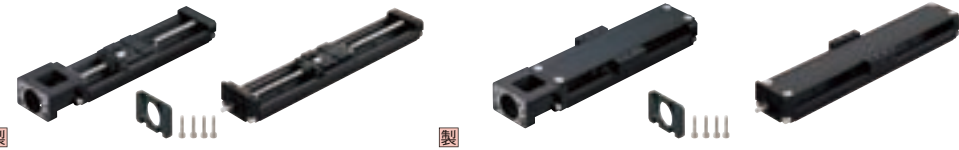


ACTUATORS 単軸ロボット・アクチュエータ

単軸ロボット
アクチュエータ
ACTUATORS



製品名 一軸アクチュエータ LX15・20・26・30・45 標準/カバー・ブラケット無し・潤滑ユニットMX付タイプ
ページ 375・377・381・385・389



一軸アクチュエータLX用 アタッチメント取付治具 379・383・387・391
一軸アクチュエータ LX30/45 折り返しタイプ 393~396



一軸アクチュエータ用 二軸固定ブラケット 397
リニアエンコーダ(リニアスケール) 398



一軸アクチュエータ LX20・26・30・45モータ付 標準/カバータイプ
401・403・405・407



一軸アクチュエータLXモータ付用 ケーブル
412



単軸ロボット RS1・2・3 419~424
単軸ロボット RSH1・2・3 425~430
単軸ロボット RSD/RSDG1・2・3 ロッドタイプ 431~436



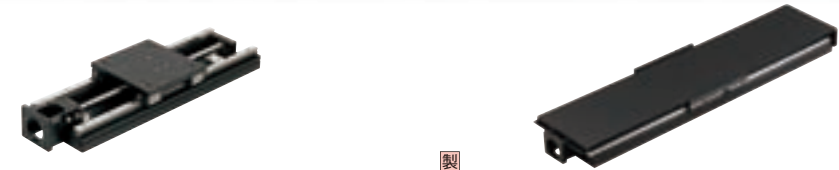
単軸ロボットコントローラ 437
単軸ロボット用オプション 439
単軸ロボット用メンテナンス品 440

お知らせ

単軸ロボット クリーン仕様、一軸ユニット ジャバラ仕様、エアモジュールユニット(横型、スライドガイド)、手動ユニット 左右開き、電動ユニットは、インターネット掲載です。



<http://fa.misumi.jp/hp-item.jsp> こちらのサイトをご覧ください。



一軸ユニット 一転造・精密ボールねじタイプ 標準仕様— 445
一軸ユニット 一転造・精密ボールねじタイプ カバー仕様— 447



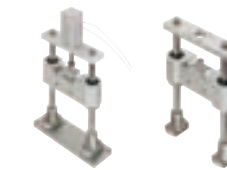
手動ユニット 一標準・高荷重タイプ— 452
手動ユニット 一高速送りタイプ— 453
手動ユニット 一ポジション・インジケータ付— 454



手動ユニット 一テーブル固定タイプ— 455
手動ユニット 一ハンドル方向指定タイプ— 456
手動ユニット 一昇降タイプ— 457



手動ユニット 一昇降タイプ ポジション・インジケータ付— 458
手動ユニット 一昇降タイプ ハンドル方向指定— 459
手動ユニット 一回転テーブル— 460



エアモジュールユニット 一縦型— 461

アクチュエータ選定サービス PASCALNAVI バスカルナビ

ご使用条件にあったアクチュエータの選定が簡単にできます。

カタログでは選定しづらいアクチュエータと制御までをトータルに選定可能! 面倒だった複数軸の選定も条件を入力するだけです。1軸の選定はもちろん、2軸(X-Y)、3軸(X-Y-Z)の組合せが簡単に見つかります。

アプリケーションから選択

軸構成から選択 最大3軸まで選定可能



OR



詳細はP.370をご覧ください。

単軸ロボット・アクチュエータ商品一覧

LX シリーズ

高剛性・高精度・コンパクト
各種モータに対応し業界常識を覆す3日発送



P367~P412
標準タイプ



潤滑ユニットMX付タイプ



折り返しタイプ



モータ付タイプ



■特長

- ベース材質が鉄で高剛性、防錆効果に優れた低温黒色クロムメッキ
- 精密研削ボールねじ仕様で予圧品のため静音・高精度
- 繰返し位置決め精度は±5μm (精密級±3μm)
- ハイリードタイプと低発塵グリース対応もバリエーション
- 精密級には精度保証書を添付
- 三菱電機・オリエンタルモーター製モータ付タイプをラインナップ
- 長期間メンテナンスフリーを実現する潤滑ユニット付タイプをラインナップ

■仕様

Type	リード (mm)	ねじ径	最大有効ストローク (mm)
LX15	2	φ5	151.9
LX20	1/5	φ6	236.5
LX26	2/5	φ8	317
LX30	5/10	φ10	529.5
LX45	10/20	φ15	497.9

Delivery 出荷日 **3** 日目発送

Price 価格 **¥37,300~**

Webサイト: <http://jp.misumi-ec.com/contents/mech/product/lx/>

RS シリーズ

簡単運転、ローコスト、短納期の単軸ロボット
スライダタイプ、ロッドタイプをラインナップ



P413~P442
スライダタイプ



ロッドタイプ



■特長

- スライダ・ロッドとモータ等が一体構造のロボット本体、簡単設定コントローラ、ケーブルがセット
- 面倒なロボット言語プログラムは一切不要
- ポイントデータを登録し上位制御装置とのI/O信号にて、簡単に位置決め運転が可能
- ポイントデータを書き込み、読み出し可能なシリアル通信が可能

■仕様

項目	スライダタイプ		ロッドタイプ
	小型・ローコストロボット RS1/2/3シリーズ	大型・高荷重対応ロボット RSH1/2/3シリーズ	小型・ローコストロボット RSD1/2/3シリーズ
可搬質量	水平: ~12kg 垂直: ~4kg	水平: ~80kg 垂直: ~16kg	水平: ~60kg 垂直: ~30kg
ストローク	50~800mm (50mm指定)	150~1050mm (50mm指定)	50~300mm (50mm指定)
最高速度	~1000mm/sec	~1800mm/sec	~500mm/sec
繰返し位置決め精度	±0.02mm	±0.02mm/±0.01mm	±0.02mm

*クリーン仕様はWebのみの掲載となります。

Delivery 出荷日 **5** 日目発送

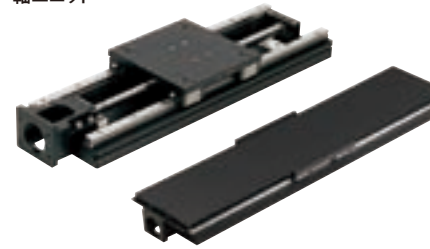
Price 価格 **¥49,800~**

Webサイト: <http://jp.misumi-ec.com/contents/mech/product/rs/>

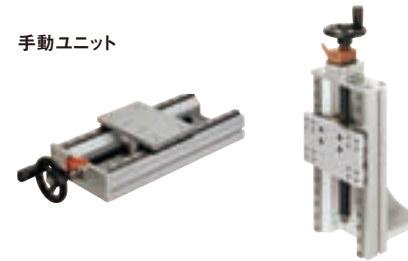
KU シリーズ

高荷重搬送に最適、トータルコストは部品代のみのレベル
手動や簡易電動の治具用途にも対応

P443~P460
一軸ユニット



手動ユニット



■特長

- お客様の御利用頻度が高い内製機構を標準化
- 専用のアルミ押出ベースとリニアガイドで高荷重対応
- テーブル幅も150・200mmと大きなワークに対応
- 一軸ユニットには転造・精密ボールねじ選択可能
- 台形ねじを組み合わせた手動ユニットには、インジケータ付や昇降タイプ、回転ステージをラインナップ

■仕様

Type	KUA・KUB KUH・KUT	KUAJ・KUBJ KUAC・KUBC KUHC・KUTC	KUE KUED等	KUG KUK
用途	重量物搬送	多点位置決め	治具用途	簡易位置決め
種類	通常	防塵・防滴	手動	電動
名称	一軸ユニット	一軸ユニット ジャバラ/カバー	手動ユニット	電動ユニット
駆動源	ACサーボ/ステッピングモータ		ハンドル	ACモータ
駆動部	精密/転造 ボールねじ	転造 ボールねじ	台形ねじ	

*KUAJ・KUBJ・KUED・KUG・KUKはWebのみの掲載となります。

Delivery 出荷日 **5** 日目発送 **8** 日目発送

Price 価格 **¥46,800~**

MA シリーズ

エア駆動の端点位置決めで簡易搬送用途に
部品単体で購入するより2割以上安い低コスト

P461

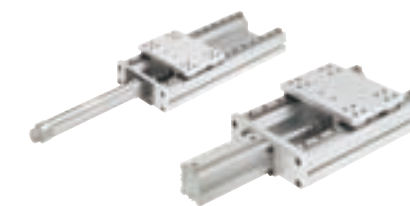
横型



縦型



スライドガイドタイプ



■特長

- エアシリンダ駆動の、水平・垂直移動の一体型スライドユニット
- ミスミ標準部品を組合わせたユニットで、設計・製作の手間削減
- シリンダの有無が選択可能(他社製シリンダ対応可能)

使用姿勢

横型: 取り付け方向は、水平・垂直・壁掛け・天吊りが可能
スライダの部品取り付け面は、上面の1箇所

縦型: 取り付け姿勢は、垂直専用
スライダの部品取り付け面は、表裏面・下面の3箇所選択可能

■仕様

ユニット形状	シリンダ径	シリンダストローク (mm)	参考推力 (kN)			
			0.4MPa		0.5MPa	
			引き側	押し側	引き側	押し側
横型 MAH	φ25	100~300	0.17	0.2	0.21	0.25
	φ32	150~350	0.28	0.32	0.35	0.4
	φ40	200~400	0.44	0.5	0.55	0.63
縦型 MAT	φ25	30・50	0.15	0.2	0.19	0.25
	φ32	30・50	0.24	0.32	0.3	0.4
	φ40	30・50	0.42	0.50	0.53	0.63
	φ50	30・50	0.66	0.79	0.82	0.98
	φ63	30・50	1.12	1.25	1.40	1.56
スライドガイドタイプ MACM・MACQ	φ32	100~350	0.2	0.3	0.3	0.4
	φ40	100~350	0.4	0.5	0.5	0.6
	φ50	100~350	0.6	0.7	0.8	0.9

*横型 (MAH)・スライドガイドタイプ (MACM・MACQ) はWebのみの掲載となります。

Delivery 出荷日 **8** 日目発送

Price 価格 **¥29,800~**

一軸アクチュエータ LX 概要

LINEAR AXIS ACTUATOR

SELF-LUBRICATING UNIT MX

一軸アクチュエータ 潤滑ユニット



シリーズ

一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

■関連情報
 規格一覧 P.371 ~ P.374
 選定・寿命計算例 P.1949 ~ P.1952

◎ CADデータフォルダ名: 07_Actuator

高精度・コンパクト・コストパフォーマンス

一軸アクチュエータ



お客様の自動機設計を強力にサポート

- 高精度** 精度等級は上級を採用(標準は全て上級)
 XYステージで定評のミスミグループ(株)駿河生産プラットフォーム(旧社名 駿河精機(株))製造。繰り返し位置決め精度±5μmを保証(上級)。精密級(±3μm)も選択可。
- コンパクト** 群を抜く低ステージ設計
 ブロッケー体構造採用により低ステージ化を実現。省スペース設計に最適。
- コストパフォーマンス** 上級仕様で並級同等のリーズナブルな価格
 精度上級にて並級同等の価格設定(¥37,300~)。自動機のコスト削減を実現。

さらに
 ↓
業界の常識を覆す
最短3日目発送

構造と特長

- 特長① 設計自由度大のベース長さ
- 特長② 省スペースを実現する低ステージ
- 特長③ ベースに位置決め用ノック穴
- 特長④ ブロックに位置決め用ノック穴(カバータイプ)

標準タイプ

ボールねじ
 精密(研削)ボールねじ採用
 低発塵グリースも選択可
アンギュラベアリング内蔵

ブロック
 ボールねじナットとスライドガイド機構一体構造
深溝ベアリング内蔵

特長① ベース長さ
 寸寸タイプ50mm選択: **3日目発送**

特長③ 位置決め用ノック穴
 ベースにはノック穴2箇所付
 組立性・再現性向上

ベース
 高剛性炭素鋼を採用
 サイド部には、センサ取付用タップ穴付
 表面処理は、防錆・摺動性に優れた低温黒色クロムメッキ

モータブラケット
 各社サポ・ステッピングモータ対応
 ブラケット無しタイプもご用意

レール形状
 2条列ゴシックアーチ形状採用
 4方向等荷重の高剛性・コンパクトを実現

カバータイプ

特長④ 位置決め用ノック穴
 カバータイプのブロックにはノック穴2箇所
 組立性・再現性向上

意匠・実用新案取得

特長② 低ステージ設計
 ブロッケー体構造採用
 カバータイプも低ステージを実現
カバータイプ高さ LX15 21mm
 LX20 27mm
 LX26 33mm
 LX30 40mm
 LX45 57mm

便利な計算ソフト

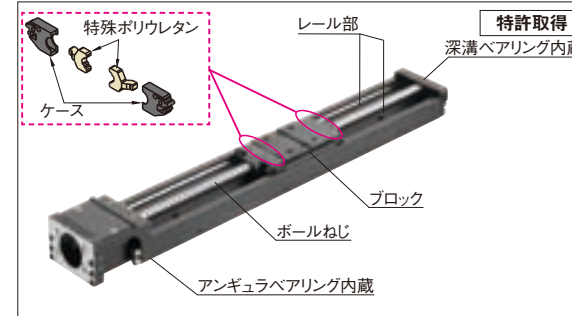
一軸アクチュエータには欠かせない寿命計算を簡単に自動算出できます。ミスミホームページにて無料でご利用いただけます。



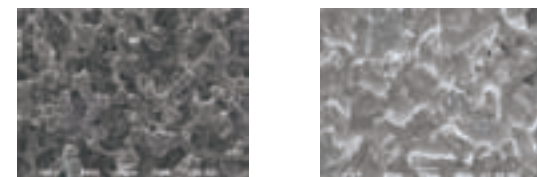
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html 選択画面

計算結果画面

潤滑ユニットMXシリーズの構造

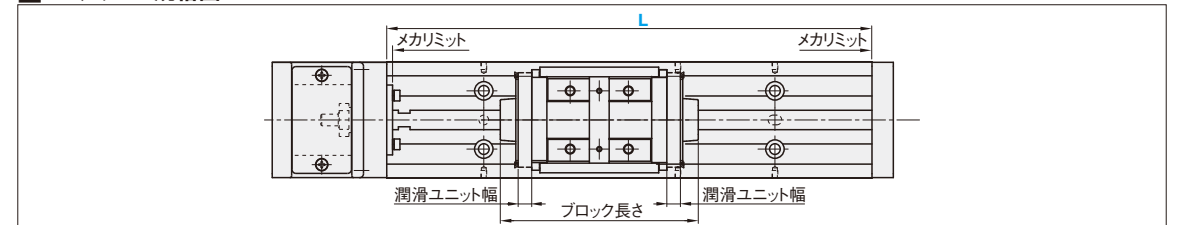


特殊ポリウレタン気孔拡大写真



グリースが含浸された特殊ポリウレタンから、適切な量のグリースがボールねじ部、レール部に供給されます。

MXシリーズ規格図



MXシリーズ規格

型式	ブロック数	ベース全長(L)	有効ストローク	ブロック長さ	潤滑ユニット幅	掲載ページ
LX15□□-MX	(1個) B1	100	43.9	49.6	4	P.375・376
		125	68.9			
		150	93.9			
		175	118.9			
		200	143.9			
LX20□□-MX	(1個) B1	150	76.5	67	5	P.377・378
		200	126.5			
		250	176.5			
		300	226.5			
		350	276.5			
LX26□□-MX	(1個) B1	200	105	88	6	P.381・382
		250	155			
		300	205			
		350	255			
		400	305			
		450	355			
		500	405			
		550	455			
		600	505			
		650	555			
LX(R)30□□-MX	ロングブロック(1個) B1	250	140	102	7	P.385・386 P.393・394
		300	190			
		350	240			
		400	290			
		450	340			
		500	390			
		550	440			
		600	490			
		650	540			
		700	590			
LX(R)45□□-MX	ショートブロック(1個) S1	300	115.5	76.5	8	P.389・390 P.395・396
		350	165.5			
		400	215.5			
		450	265.5			
		500	315.5			
		550	365.5			
		600	415.5			
		650	465.5			
		700	515.5			
		750	565.5			

MXシリーズ単価

型式	¥商品単価
LX15□□-MX	基準単価+2,300
LX20□□-MX	基準単価+2,700
LX26□□-MX	基準単価+2,900
LX(R)30□□-MX	基準単価+3,500
LX(R)45□□-MX	基準単価+4,300

*LX-MXは、各商品ページ記載の基準単価に表記商品単価を加えた価格となります。

Order注文例	型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)
	LX2001C-MX	B1	A2040	200
	LXR3010C-MX	B1	A3040	200

Delivery出荷日 **8** 日目発送 ◎潤滑ユニットMX付は全て8日目発送です。

7 単軸ロボット
 アクチュエータ

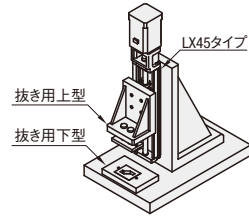
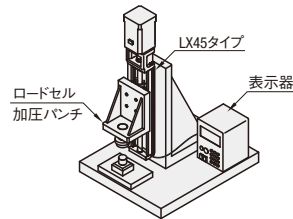
アクチュエータLX/一軸ユニットKU/アプリケーション事例

PASCALNAVI パスカルナビ のご案内

アクチュエータLXは、高精度な生産工程には欠かせないボールねじとリニアガイド一体型のアクチュエータです。
 ・高精度な位置決め装置から、高精度・高荷重に対応したタイプをご用意しております。
 ・精密位置決め標準リードから高速動作可能なハイリード品まで揃えております。
 ・XYステージで定評の(株)駿河生産プラットフォーム(旧社名 駿河精機(株))にて製造。
 ・商品詳細はP367~P412に掲載しております。

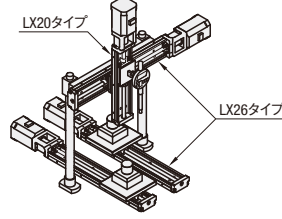
■サーボプレス装置

サーボプレス装置の加圧軸として活用。
 ・高剛性フレームで高い信頼性
 ・高荷重作業には不可欠なベースのロック穴が標準仕様
 (ノックピンは、「位置を出す」という目的のほかに「せん断荷重を受ける」という役目があります)



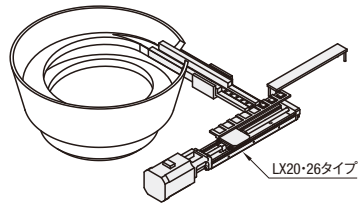
■計測ユニット

サーボモータと組合せて計測工程に使用
 ・高い製品精度ゆえに可能なシステム
 ・コンパクトな構造だから組み込み自由度が高い



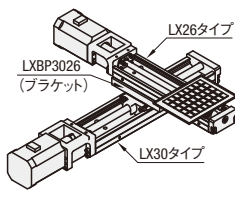
■小型部品の精密搬送

高精度搬送に最適
 ・上級以上の高い精度が確かな動きを保証します



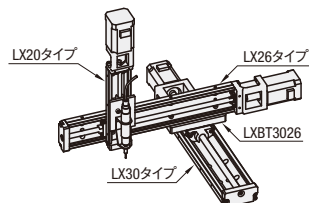
■部品供給テーブル

2軸を組み合わせて部品の供給
 ・取付けブラケットも標準部品



■塗布ユニット

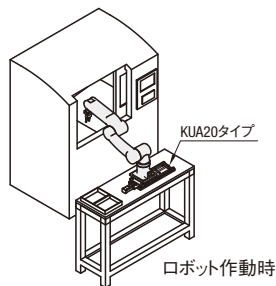
3軸組合せの塗布ユニット
 ・お客様が自由に設計可能
 ・標準ブラケットの組合せで部品設計不要



一軸ユニットKUは、高剛性リニアガイドとボールねじを組み合わせたユニットです。
 ・重量物の搬送以外で、小型ロボットやローダーの移動テーブルにも使用可能です。
 ・環境対策として、カバータイプとジャバラタイプをご用意しております。
 ・一軸ユニット本体は、XYステージで定評の(株)駿河生産プラットフォーム(旧社名 駿河精機(株))にて製造。
 ・商品詳細はP443~P460に掲載しております。

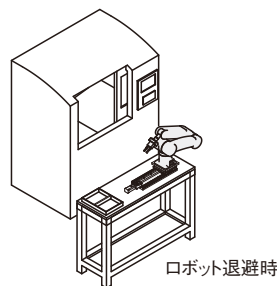
■工作機械のワーク投入取り出し

・ロボットを導入した合理化装置に、退避用として一軸ユニットを使用(KUAシリーズ)



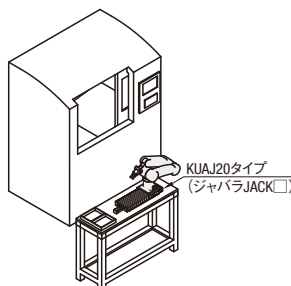
導入のメリット

- ・作業スペースの確保
- ・メンテナンス性向上
- ・内製より安価
- ・設置が簡単



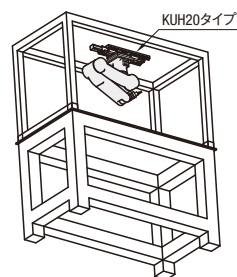
■ワーク投入取り出し(カバー・ジャバラタイプ)

・水滴や切粉がかかる場所でも使用可能
 ・ジャバラは、簡易安全カバーとしても利用可能



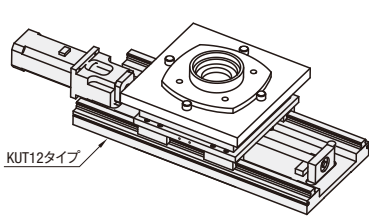
■ワーク整列

・高剛性で壁掛けや天吊り使用も可能



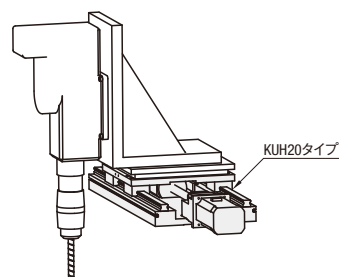
■大型部品の精密テーブル

・水滴や切粉がかかる場所は、カバー・ジャバラの選択可能
 ・精度に合わせてボールねじの等級が選択可能
 *KUH・KUTシリーズは精密ボールねじ(C5)を採用



■ドリルヘッド

・高剛性で重加工にも使用可能



アクチュエータの選定は
面倒で難しい..
**ご要望にお応えして
 簡単で便利な
 サービスをご提供します!**

業界初
PASCALNAVI
 とは

アクチュエータと制御(モータ・コントローラ)の選定をWeb上で行う、選定支援サービスです。ご使用されるアプリケーション、軸構成、ご使用条件等をナビゲーションに従ってご入力頂くことで、お客様の構想にぴったりなアクチュエータと制御の組合せを簡単にご選定いただけます。

1 ご使用条件にあったアクチュエータの選定が簡単にできます。

カタログでは選定しづらいアクチュエータと制御までをトータルに選定可能!面倒だった複数軸の選定も条件を入力するだけです。1軸の選定はもちろん、2軸(X-Y)、3軸(X-Y-Z)の組合せが簡単に見つかります。

アプリケーションから選択 OR 軸構成から選択 最大3軸まで選定可能

2 主要6社のモータ・コントローラも同時選定が可能です。

複数のメーカーから横断的に選定できるので、お客様の仕様に合わせた製品が見つかります。

対応メーカー パナソニック(株)、オムロン(株)、(株)キーエンス、三菱電機(株)、(株)安川電機、オリエンタルモーター(株)

■無料でご提供 ■わずか10分で選定可能
 ■Webサービスなので、24時間お客様の設計をサポート

Served Free 24h JUST! 10min

お問合せ パスカルナビに関するお問合せは下記までお願いいたします。 株式会社ミスミ FA組立標準品事業部
 TEL 03-3647-7300 FAX 03-3647-7481 今すぐ使ってみる! パスカルナビ 検索
 MAIL lxsupport@ml.misumi.co.jp URL http://jp.misumi-ec.com/pascal/

一軸アクチュエータ LX 最高移動速度/精度規格

一軸アクチュエータ LX 使用上の注意/低発塵グリース仕様

最高移動速度

■最高速度 (mm/sec)

Type	リード (mm)	レール長さ L (mm)															
		75	80	100	125	150	175	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
LX15	2	330	—	330	330	330	330	330	—	—	—	—	—	—	—	—	
LX20	1	—	190	190	—	190	—	190	—	—	—	—	—	—	—	—	
	5	—	—	694	—	694	—	694	694	633	—	—	—	—	—	—	
LX26	2	—	—	290	—	290	—	290	290	290	—	—	—	—	—	—	
	5	—	—	—	—	521	—	521	521	521	521	446	—	—	—	—	
LX30	5	—	—	—	—	410	—	410	410	410	410	410	410	370	300	250	
	10	—	—	—	—	830	—	830	830	830	830	830	830	740	600	500	
Type	リード (mm)	レール長さ L (mm)															
		340	390	440	490	540	590										
LX45	10	550	550	550	550	550	550										
	20	1110	1110	1110	1110	1110	1110										

*表中の値は、ボールねじの危険速度とDN値によって算出された参考値です。
モータの回転数や運転条件等を考慮した保証値ではありませんので、ご注意ください。

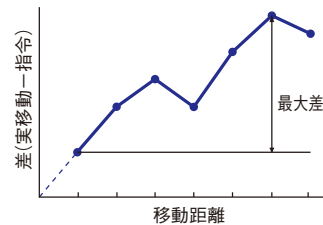
■精度規格表

精度規定項目	LX15		LX20		LX26		LX30 (L=400以下)		LX30 (L=450以上)		LX45	
	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級
位置決め精度 (mm)	0.04	0.02	0.06	0.02	0.06	0.02	0.06	0.02	0.1	0.025	0.1	0.025
繰返し位置決め精度 (mm)	±0.004	±0.003	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003
バックラッシュ (mm)	0.01	0.002	0.01	0.003	0.01	0.003	0.02	0.003	0.02	0.003	0.02	0.003
平行度 (mm)	0.02	0.01	0.025	0.01	0.025	0.01	0.025	0.01	0.035	0.015	0.035	0.015
起動トルク (N・cm)	0.8		1.2		2		4		4		10	

精度規格

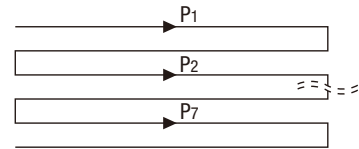
●位置決め精度

基準位置から一定方向に順次位置決め・測定を行います。
実際に移動した距離と指令距離との最大差を、測定値とします。
規格値は「精度規格表」をご覧ください。



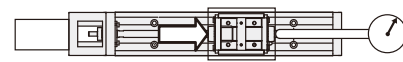
●繰返し位置決め精度

一定方向から同一ポイントへ7回繰返し位置決め・測定を行います。
この測定読みの最大差の1/2に±の記号をつけた値を、測定値とします。
規格値は「精度規格表」をご覧ください。



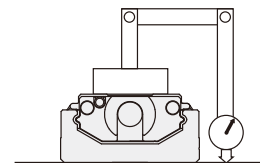
●バックラッシュ

基準位置からブロックに負荷をかけた後、開放します。
その基準位置と戻り値との差を、測定値とします。
規格値は「精度規格表」をご覧ください。



●走り平行度

レールを基準ベースに取付けた状態でブロックから基準面にダイヤルゲージを設置し、移動・測定を行います。
その読みの最大差を、測定値とします。
規格値は「精度規格表」をご覧ください。



■メンテナンスについて

●定期点検：
3~6ヶ月に1度の頻度で点検を実施してください。
潤滑の状態確認、清掃、グリースの給脂を実施してください。
取付ボルトに緩みがないか確認をしてください。

●潤滑について：
推奨潤滑剤は下記のとおりです。
LX15・LX20・LX26シリーズ ⇒ 昭和シェル製アルバニヤグリースS No.2
LX30・LX45シリーズ ⇒ 昭和シェル製カートリッジグリース EP2
低発塵グリースタイプ ⇒ 日本精工製 LG2
グリースは通常使用の場合、6ヶ月ごともしくは、走行距離1,000kmを目安に行ってください。
*ただし、使用条件や使用環境によって給脂間隔は異なりますのでご注意ください。

■使用環境の注意：
露点気温度は50℃以下にてご使用ください。オーバーラン防止にはメカストップを設けることを推奨いたします。

●許容回転数
各サイズの許容回転数を下記に示します。

型式	リード	レール長さ	許容回転数 (min ⁻¹)
LX15	2	75~200	6000
	5	100~300	6000
LX20	1	80~200	6000
	5	100~300	6000
LX26	2	100~300	6000
	5	150~350	6000
LX45	10	340~590	3300
	20	340~590	3300

型式	リード	レール長さ	許容回転数 (min ⁻¹)
LX30	5	125~450	4920
		500	4440
		550	3600
		600	3000
LX30	10	150~450	4980
		500	4440
		550	3600
		600	3000

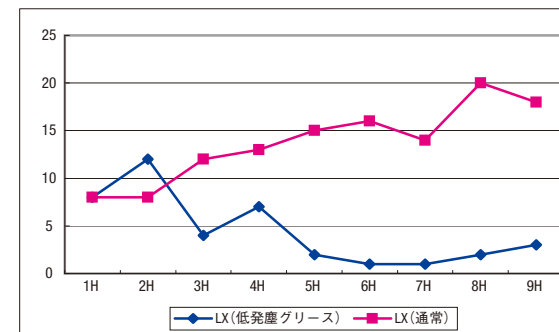
■一軸アクチュエータ LX 低発塵グリース対応について

クリーン度の高い環境に対応するために、低発塵グリースを塗布して出荷いたします。
グリースはLG2 (NSK: 日本精工製) で、発塵量が少なく防錆力にも優れております。
型式の選定方法につきましては、各製品ページをご参照ください。

■低発塵グリース性能表

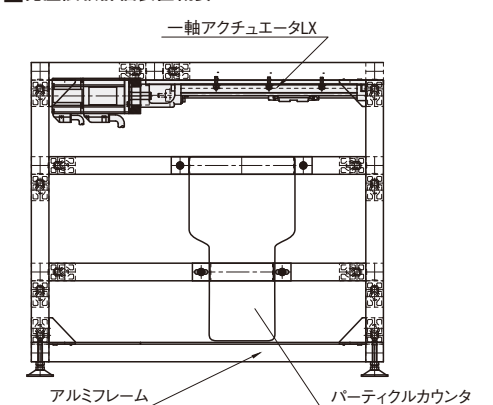
項目	条件	単位	測定方法	LG2 (日本精工製)
増ちょう剤	—	—	—	リチウム系
基油	—	—	—	鉱油+合成炭化水素油
基油同粘度	40℃	mm ² /s	JIS K2220 5.19	30
混和ちょう度	—	—	JIS K2220 5.3	207
滴点	—	℃	JIS K2220 5.4	200
蒸発量	99℃×22hr	wt%	—	1.40%
離油度	100℃×24hr	wt%	JIS K2220 5.14	0.80%
使用温度	大気中	℃	—	-10~80

■発塵量比較



測定時間	1H	2H	3H	4H	5H	6H	7H	8H	9H
LX(低発塵グリース)	8	12	4	7	2	1	1	2	3
LX(通常)	8	8	12	13	15	16	14	20	18

■発塵試験評価装置概要



<評価条件>
クリーンクラス100(クリーンルーム内にて)
室温24℃±2℃ 湿度45%±5%
(パーティクルカウンタ名)
ハンドヘルドパーティクルカウンタ KR-12A(リオン株式会社)
試験アクチュエータ: LX2001-B1-A2040-200
モータ回転数: 3000rpm

クリーン度クラス100/ISOクラス5
上記条件を満たす測定結果が得られました。
*本数値は参考値であって保証値ではありません。
お客様の使用環境に大きく左右されます。

一軸アクチュエータ LX15 標準/カバータイプ



■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

■LX関連情報
規格一覧 P.371 ~ P.374
選定・寿命計算例 P.1949 ~ P.1952

◎CADデータフォルダ名: 07_Actuator

意匠・実用新案取得

RoHS



仕様	
LX15	
標準/カバー	
ねじ径(mm)	5
リード(mm)	2
精度	上級・精密級
▲付属品	
①モータアタッチメント M/A5052 B 黒色アルマイト ②アタッチメント取付ねじ2本 M/SUSXM7	
◎材質表はP.371をご参照ください。	

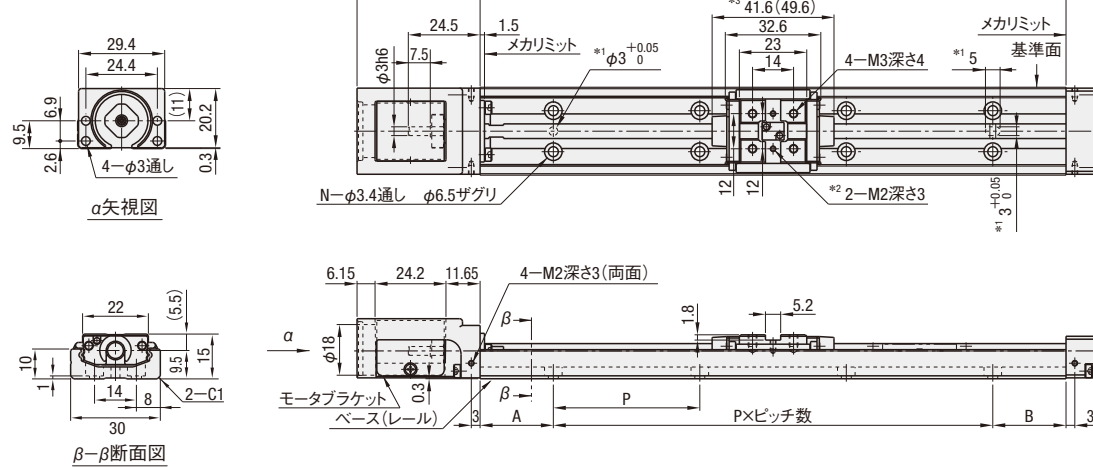
型式	標準グリス		低発塵グリス		潤滑ユニットMX付(標準グリス)	
	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級
リード2	LX1502(C)	LX1502(C)P	LX1502(C)G	LX1502(C)PG	LX1502(C)-MX	LX1502(C)P-MX

◎「C」はカバータイプとなります。

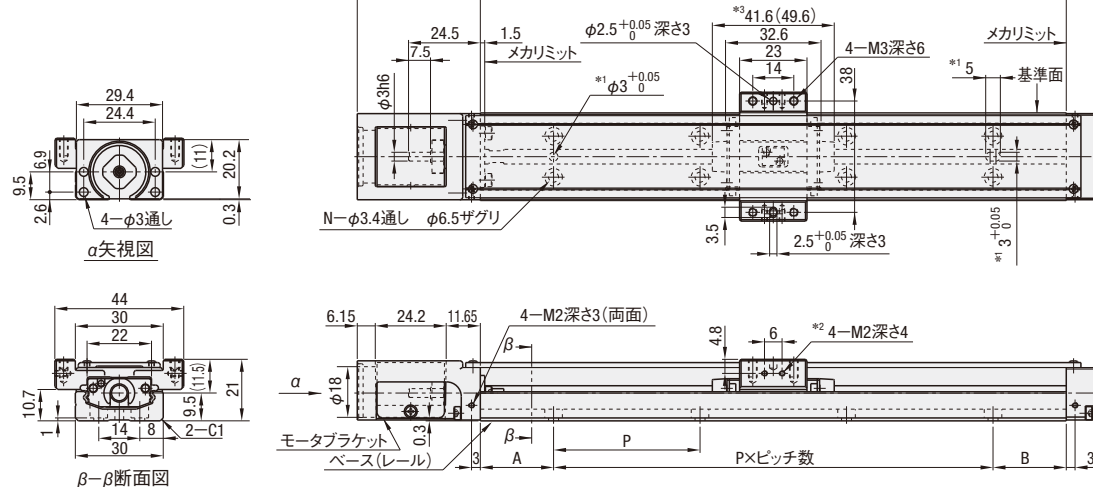
◎低発塵グリス情報P.374

◎潤滑ユニットMX情報P.368

標準タイプ



カバータイプ



◎有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
*1: 位置決め用ロック穴(ベース部加工)
*2: ドグ用取付タップ穴
*3: 潤滑ユニットMX付は()内数値

型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	*有効ストローク		総質量(kg)		取付寸法				
				B1	MX付(B1)	標準	カバー	A	P	B	ピッチ数	穴数(N)
上級 (標準グリス) LX1502(C) (低発塵グリス) LX1502(C)G	(1個) B1	(サーボモータ) A1525 A1528	75	26.9	—	0.13	0.18	12.5	50	12.5	1	4
(低発塵グリス) LX1502(C)P (低発塵グリス) LX1502(C)PG		(サーボモータ) A1525 A1528	100	51.9	43.9	0.17	0.22	25	50	25	1	4
(潤滑ユニットMX付・標準グリス) LX1502(C)-MX		(ステッピングモータ) T1528	125	76.9	68.9	0.22	0.28	12.5	50	12.5	2	6
(潤滑ユニットMX付・標準グリス) LX1502(C)P-MX		(ステッピングモータ無し) N	150	101.9	93.9	0.29	0.35	25	50	25	2	6
			175	126.9	118.9	0.35	0.41	12.5	50	12.5	3	8
			200	151.9	143.9	0.38	0.45	25	50	25	3	8

*精密級には精度保証書を添付致します。*アタッチメント無しは、モータアタッチメントと取付ねじが付属されません。*有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。*「C」はカバータイプとなります。*潤滑ユニットMX付は+0.002kg

■精度基準

精度基準	上級	精密級
位置決め精度(mm)	0.04	0.02
バックラッシュ(mm)	0.01	0.002
繰返し位置決め精度(mm)	±0.004	±0.003
走り平行度(mm)	0.02	0.01
起動トルク(N・cm)	0.8	0.8

◎最高速度はP.373をご参照ください。
◎慣性モーメントはP.372をご参照ください。

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A1525	□25	安川電機	SGMM-A1	10W	MCGLC13 (P952)
			SGMM-A2	20W	XBW-15C2 (鍋屋バイテック製)
A1528	□28	三菱電機	HC-AQ013	10W	RCLA13C (アイセル製)
			HC-AQ023	20W	

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T1528	□28	オリエンタルモーター	CSK52	5相	MCGLC13 (P952)
			ASC3	aステップ	XBW-15C2 (鍋屋バイテック製)
					RCLA13C (アイセル製)



Order 注文例 型式 - ブロック数 - モータアタッチメント - ベース全長(L)
LX1502C-MX - B1 - A1525 - 100



Delivery 出荷日 標準グリス上級タイプ LX1502(C) 3 日目発送
標準グリス精密級タイプ LX1502(C)P 5 日目発送
低発塵グリス潤滑ユニットMX付 8 日目発送

◎同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。



型式	L=75	L=100	L=125	L=150	L=175	L=200	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX1502-B1-□	45,000	46,000	47,800	50,400	53,900	59,100	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	5	2
LX1502C-B1-□	46,400	47,400	49,200	51,900	55,500	60,900	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	5	2

◎カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

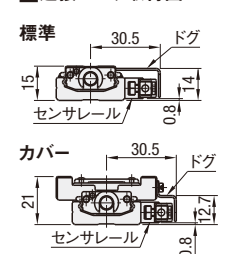


Alteration 追加加工 型式 - ブロック数 - モータアタッチメント - ベース全長(L) - (Code)
LX1502 - B1 - A1525 - 100 - XW1

■センサセット品 近接センサタイプ(サンクス製) - セット部品仕様 -

LX型式	Code (センサ個数) *センサは3個まで	センサ数量		センサラール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		¥基準単価 (L≤125)		¥基準単価 (L≥150)	
		GX-F8A (接近時on)	GX-F8B (離れ時on)	ラール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ取付ねじ (1個)	ドグ (1個)	取付ねじ (1個)	センサ個数	センサ個数	センサ個数	センサ個数	
LX1502	XA	□個	—	—	—	—	—	なべ小ねじ M2-3(1個)	—	—	—	—	—
LX1502C	XB	—	□個	—	—	—	—	六角穴付ボルト M2-4(2個)	5,700	9,300	12,900	5,900	9,400
	FB	□個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX1502	XW1	1個	1個	専用	十字穴付 皿ねじ M2-4 (2個)	CSST3-8	専用	なべ小ねじ M2-3(1個)	—	9,300	—	—	9,400
	XW2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	12,900	—	—
	XW3	2個	1個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	13,000
LX1502C	FW1	1個	1個	—	—	—	—	六角穴付ボルト M2-4(2個)	—	9,300	—	—	9,400
	FW2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FW3	2個	1個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■近接センサ取付図



7 単軸ロボットアクチュエータ



■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

■LX関連情報
 規格一覧 P.371 ~ P.374
 選定・寿命計算例 P.1949 ~ P.1952

●CADデータフォルダ名: 07_Actuator

便利なセンサセット品もご用意。P.380

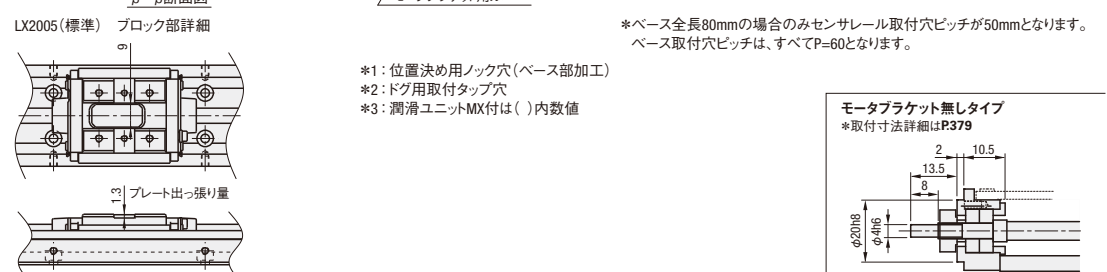
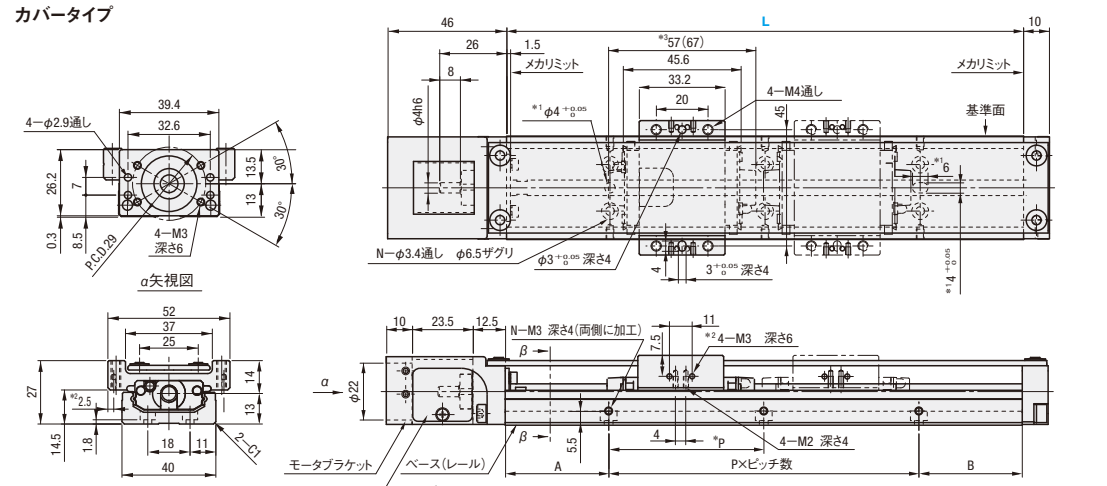
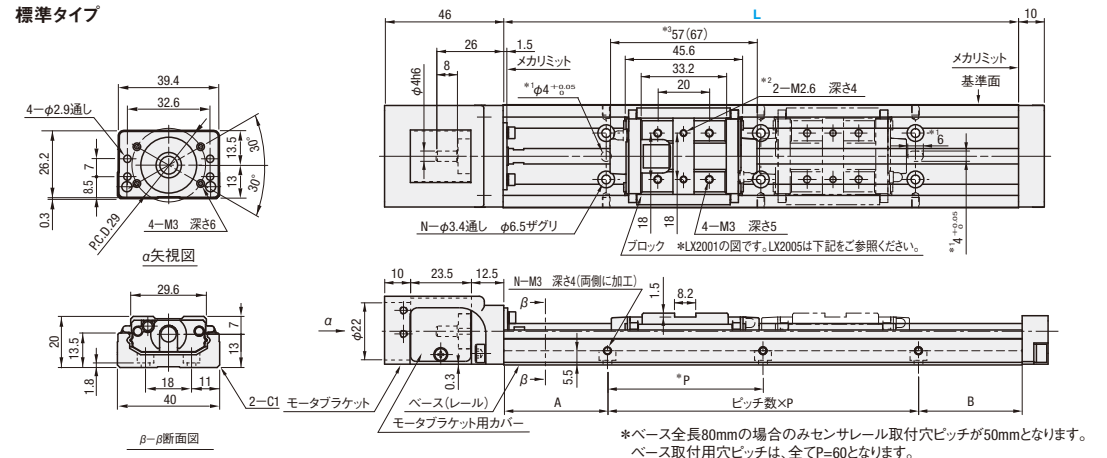
意匠・実用新案取得



仕様	
LX20	
標準/カバー	
ねじ径(mm)	6
リード(mm)	1・5
精度	上級・精密級
▲付属品	
①モータアタッチメント M A5052 S 黒色アルマイト ②アタッチメント取付ねじ4本 M SUSXM7 ●モータブラケット無しタイプには付属品がありません。 ◎材質表はP.371をご参照ください。	

型式	標準グリース		低発塵グリース		潤滑ユニットMX付(標準グリース)	
	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級
リード1	LX2001(C)	LX2001(C)P	LX2001(C)G	LX2001(C)PG	LX2001(C)-MX	LX2001(C)P-MX
リード5	LX2005(C)	LX2005(C)P	LX2005(C)G	LX2005(C)PG	LX2005(C)-MX	LX2005(C)P-MX

◎[C]はカバータイプとなります。 ◎低発塵グリース情報 P.374 ◎潤滑ユニットMX情報 P.368



◎有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。 ◎ブロック2個タイプの場合、二点線線のブロックはボールネジと連結していません。
 ◎ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	*有効ストローク			総質量(kg)				取付寸法				
				B1	B2	MX付(B)	標準		カバー		取付寸法				
(標準グリース) LX2001(C) LX2005(C)	(1個) B1	(サーボモータ) A2025 A2028 A2038 A2040 E2040	80	16.5	—	—	0.40	—	0.51	—	10	60	10	1	4
(低発塵グリース) LX2001(C)G LX2005(C)G			100	36.5	—	—	0.45	—	0.56	—	20	60	20	1	4
(潤滑ユニットMX付・標準グリース) LX2001(C)-MX LX2005(C)-MX	(2個) B2	(ステッピングモータ) T2028 T2042	150	86.5	—	76.5	0.58	—	0.69	—	15	60	15	2	6
(潤滑ユニットMX付・標準グリース) LX2001(C)-MX LX2005(C)-MX			200	136.5	79.5	126.5	0.71	0.79	0.81	0.97	40	60	40	2	6
(モータブラケット無し) LX2001(C)-MX LX2005(C)-MX			250	186.5	129.5	176.5	0.83	0.92	0.94	1.10	35	60	35	3	8
			300	236.5	179.5	226.5	0.96	1.05	1.07	1.23	30	60	30	4	10

*精密級には精度保証書を添付致します。 ◎潤滑ユニットMX付は+0.004kg
 *アタッチメント無しは、モータアタッチメントと取付ねじが付属されません。
 *有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
 * [C]はカバータイプとなります。
 ◎最高速度はP.373をご参照ください。
 ◎慣性モーメントはP.372をご参照ください。

サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2025	□25	安川電機	SGMMJ-A1	10W	SCPW16 (P943)
			SGMMJ-A2	20W	
			SGMMJ-A3	30W	
A2028	□28	三菱電機	HC-AQ013	10W	SCPW16 (P943)
			HC-AQ023	20W	
			HC-AQ033	30W	
A2038	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	CPDT19 (P945)
			MSMA-3A	30W	
			MSMA-5A	50W	
E2040	□40	SIEMENS	MSMA-01	100W	CPDW19 (P945)
			1FK7011-5	50W	
			1FK7015-5	100W	

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2040	□40	安川電機	SGMJV-A5	50W	SCPW16 (P943) CPDT19 (P945)
			SGMAH-A5	50W	
			SGMAS-A5	50W	
		三菱電機	HC-MFS053	50W	
			HC-KFS053	50W	
			HF-KP053	50W	
		山洋電気	Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
		オムロン	R88M-W03030	30W	
			R88M-W05030	50W	
キーエンス	MV-M05	50W			
	SV-M005	50W			

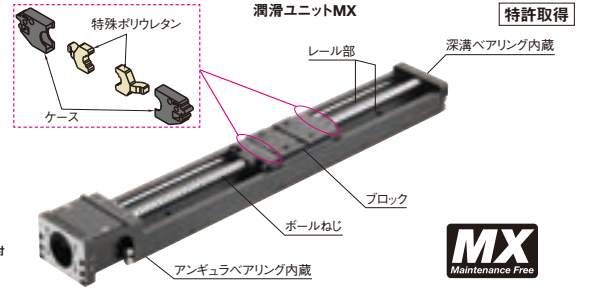
ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T2028	□28	オリエンタルモーター	CSK22	2相	SCPW16 (P943)
			CSK52	5相	
			ASC3*	αステップ	
T2042	□42	オリエンタルモーター	UMK24*/PK24*	2相	SCPW16 (P943)
			CSK24	5相	
			UPK54*/PK54*	αステップ	

Order 注文例
 型式: LX2001C, LX2005-MX | ブロック数: B1 | モータアタッチメント: A2025 | ベース全長(L): 200

Delivery 出荷日
 標準グリース上級タイプ LX2001(C)・2005(C) 3日発送
 標準グリース精密級タイプ LX2001(C)P・2005(C)P 5日発送
 低発塵グリース・潤滑ユニットMX付 8日発送

◎同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。



長期間のメンテナンスフリーを実現します。詳細は P.368

上級タイプ ¥基準単価1~2台										
型式	L=80 (リード1のみ)	L=100	L=150	L=200	L=250 (リード5のみ)	L=300 (リード5のみ)	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX20□□-B1-□	37,300	38,600	39,900	41,200	43,500	44,500	サーボ	1	6	1
LX20□□-B2-□	—	—	—	53,200	54,700	55,800	ステッピング	2		
LX20□□-B1-F	43,800	46,100	47,900	49,700	51,000	52,200	ブラケット無し	1	6	5
LX20□□-B2-F	—	—	—	61,700	62,500	64,000	ブラケット無し	2		
LX20□□C-B1-□	41,100	43,800	45,100	46,400	47,600	48,800	サーボ	1	6	1
LX20□□C-B2-□	—	—	—	59,400	60,600	61,900	ステッピング	2		
LX20□□C-B1-F	48,200	51,300	53,100	54,900	55,800	57,200	ブラケット無し	1	6	5
LX20□□C-B2-F	—	—	—	67,900	69,700	71,200	ブラケット無し	2		

◎カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせていただきます。
 ◎LX20□□(C)シリーズは、追加加工でセンサセットをご指定できます。
 追加加工詳細図 P.380

精密級・低発塵グリース・潤滑ユニットMX付の価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+6,200
低発塵グリース	基準単価+4,000
潤滑ユニットMX付	基準単価+2,700

◎基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

7 単軸ロボットアクチュエータ

一軸アクチュエータ LX20 モータアタッチメント / アタッチメント取付治具

一軸アクチュエータ LX20 センサセット品(追加工)

注：*印部分はアタッチメントがレール部より突出するのでご注意ください。

A2025 サーボ □25 	A2028 サーボ □28
A2038 サーボ □38 	A2040 サーボ □40
T2028 ステッピング □28 	T2042 ステッピング □42
E2040 サーボ □40 	F モータブラケット 無しタイプ

■サーボモータ適用表

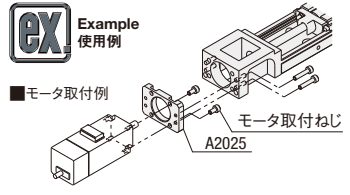
型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2025	□25	安川電機	SGMMJ-A1	10W	SCPW16 (P943)
			SGMMJ-A2	20W	
			SGMMJ-A3	30W	
			HC-AQ013	10W	
A2028	□28	三菱電機	HC-AQ023	20W	SCPW16 (P943)
			HC-AQ033	30W	
A2038	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	CPDT19 (P945)
			MSMA-3A	30W	
			MSMA-5A	50W	
E2040	□40	SIEMENS	1FK7011-5	50W	CPDW19 (P945)
			1FK7015-5	100W	

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2040	□40	安川電機	SGMJV-A5	50W	SCPW16 (P943) CPDT19 (P945)
			SGMAH-A5	50W	
			SGMAS-A5	50W	
			HC-MFS053	50W	
			HC-KFS053	50W	
			HF-KP053	50W	
		三菱電機	Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
			R88M-W03030	30W	
		オムロン	R88M-W05030	50W	
			MV-M05	50W	
			SV-M005	50W	

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T2028	□28	オリエンタルモーター	CSK22	2相	SCPW16 (P943)
			CSK52	5相	
			ASC3*	αステップ	
T2042	□42	オリエンタルモーター	UMK24*/PK24*	2相	SCPW16 (P943)
			CSK24	5相	
			RK54	αステップ	
			UPK54*/PK54*	αステップ	

*モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
*モータ・カップリングは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。



付属のアタッチメントをモータに固定し取り付けてください。
*モータ・カップリング・モータ取付ねじは付属されません。

■アタッチメント取付治具 JIGLX20

モータアタッチメントの軸芯出しにご利用ください。

型式	D	対応アタッチメント	d	D1	d1	L	T	l	標準単価1~5φ
JIGLX20	20	A2028	8	15	4	43	17	10	1,800
	30	A2038/A2040	8	15	4	47	13	10	

Order 注文例 型式 - D JIGLX20 - 20

Delivery 出荷日 在庫品

*表記数量超えは納期お見積り

■近接センサタイプ(サンクス製) - セット部品仕様 -

LX型式	Code (□はセンサ個数)*センサは3個まで	センサ種類・個数		センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		¥基準単価 (L≤150)			¥基準単価 (L≥200)							
		センサ種類	個数	レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ取付ねじ (1個)	取付ナット (1個)	ドグ (1個)	ドグ取付ねじ	センサ個数	センサ個数	1個	2個	3個	1個	2個	3個			
LX20□□	XA□	□個	—	SENAT3□H	SCB3-6	CBSST3-8	LBNR3	専用	血小ねじ M2.6-4 (1個)	6,000	9,600	13,200	6,500	10,000	13,600					
LX20□□C	XB□	□個	—						SCB3-6 (2個)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
LX20□□	FA□	□個	—						XW1	1個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX20□□	FB□	□個	—						XW2	2個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX20□□C	FW1	1個	1個	XW3	2個	1個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—				
LX20□□C	FW2	1個	1個	FW1	1個	2個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—				
LX20□□C	FW3	2個	1個	FW2	2個	1個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—				

■フォトセンサタイプ(サンクス製) - セット部品仕様 -

LX型式	フォトセンサ	センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		Code (□はセンサ個数)*センサは3個まで	¥基準単価 (L~150まで)			¥基準単価 (L200以上)				
		レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ フラケット	センサ 取付ねじ ナット	センサ 取付ねじ	センサ 取付フッシャ		ドグ (1個)	ドグ 取付ねじ	センサ個数	センサ個数	1個	2個	3個	
LX20□□	PM-L24	SENAT3□H	SCB3-6	専用	SCB3-6 (2個) LBNR3 (2個)	SCB2-6 (2個)	M2小形丸平座金 (2個) M2スプリングワッシャー (2個)	専用	血小ねじ M2.6-4 (1個)	SP□	5,200	7,900	10,400	5,600	8,300	10,900
LX20□□C									SCB3-6 (2個)	MP□						

■フォトセンサタイプ(オムロン製) - セット部品仕様 -

LX型式	フォトセンサ	センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		Code (□はセンサ個数)*センサは3個まで	¥基準単価 (L~150まで)			¥基準単価 (L200以上)				
		レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ フラケット	センサ 取付ねじ ナット	センサ 取付ねじ	センサ 取付フッシャ		ドグ (1個)	ドグ 取付ねじ	センサ個数	センサ個数	1個	2個	3個	
LX20□□	EE-SX911-R1M	SENAT3□H	SCB3-6	専用	SCB3-6 (2個) LBNR3 (2個)	SCB3-6 (2個)	M3小形丸平座金 (2個)	専用	血小ねじ M2.6-4 (1個)	OP□	5,000	7,600	10,100	5,500	8,000	10,500
LX20□□C									SCB3-6 (2個)	EP□						

*センサの単品販売は致しておりません。

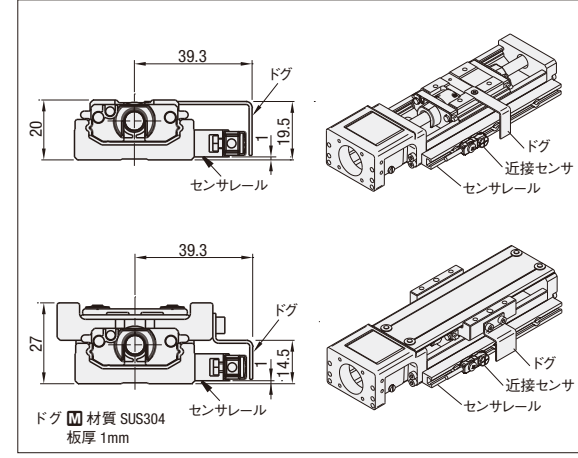
Alteration 追加工

型式 - LK2001 - B1 - A2025 - 300 - XW1
LK2005C - B1 - A2028 - 200 - EP3

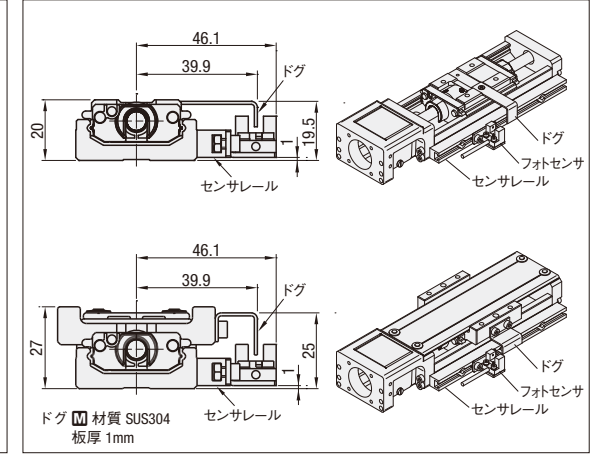
ブロック数 - モータアタッチメント - ベース全長(L) - (Code)

Delivery 出荷日 8 日発送

■近接センサタイプ取付図 - サンクス製 -



■フォトセンサタイプ取付図 - サンクス製/オムロン製 -



① サンクス製およびオムロン製のフォトセンサ外形寸法は同一寸法です。
② ご使用されるセンサの仕様は、各社のホームページ等でご確認ください。

■ご注意
・センサセット品は、LXアクチュエータ本体と同梱した状態で発送します。部品の組付けは、お客様にてお願いします。
・同梱された部品は、開梱後速やかにご確認をお願いします。細かい部品が数点ございますので、紛失される恐れがあります。商品のお取り扱いには、十分ご注意ください。

⑦ 単軸ロボット



■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://download.misumi.jp/mo/fa_sotf.html

■LX関連情報
規格一覧 P.371 ~ P.374
選定・寿命計算例 P.1949 ~ P.1952

●CADデータフォルダ名: 07_Actuator

便利なセンサセット品もご用意。P.384

意匠・実用新案取得

RoHS

(標準タイプ)

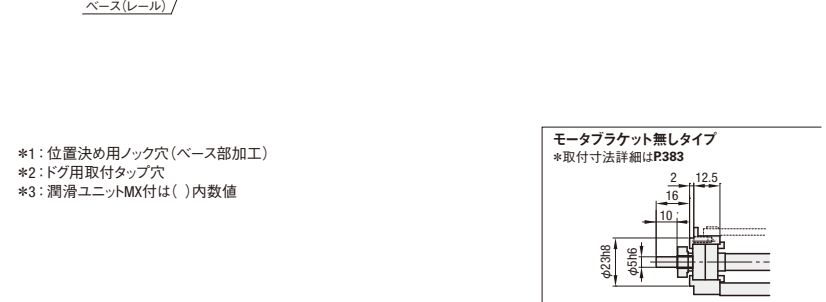
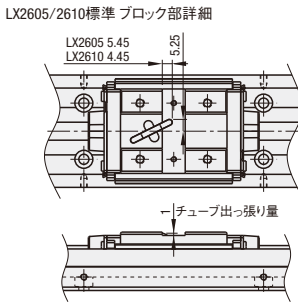
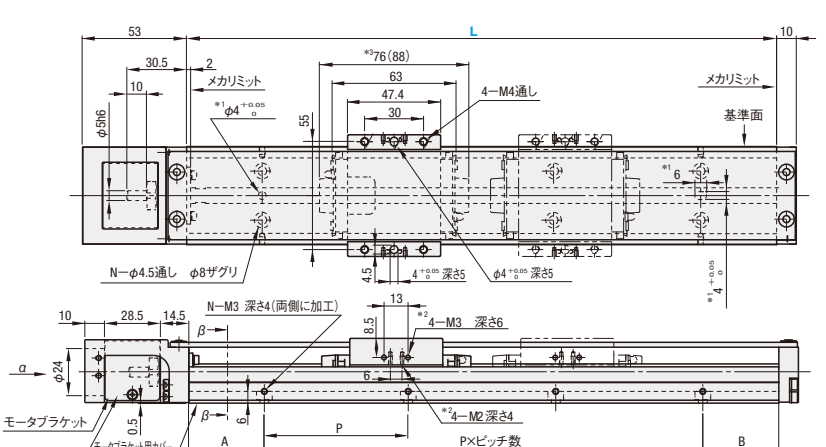
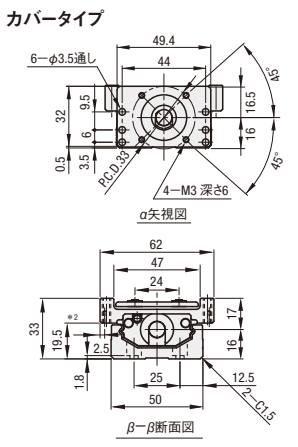
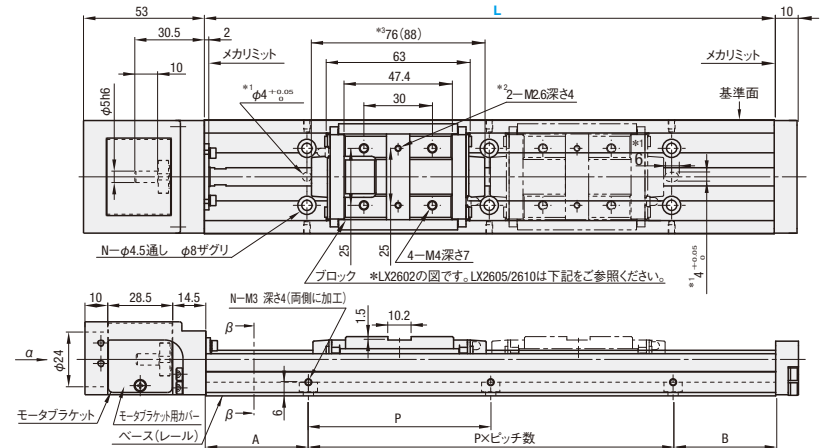
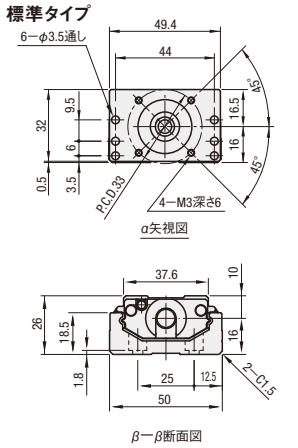
(カバータイプ)

(標準モータブラケット無しタイプ)

①モータアタッチメント
M A5052 S 黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本 M SUSXM7
③モータブラケット無しタイプには付属品がありません。
④材質表はP371をご参照ください。

型式	標準グリス		低発塵グリス		潤滑ユニットMX付(標準グリス)	
	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級
リード2	LX2602(C)	LX2602(C)P	LX2602(C)G	LX2602(C)PG	LX2602(C)-MX	LX2602(C)P-MX
リード5	LX2605(C)	LX2605(C)P	LX2605(C)G	LX2605(C)PG	LX2605(C)-MX	LX2605(C)P-MX
リード10	LX2610(C)	LX2610(C)P	LX2610(C)G	LX2610(C)PG	LX2610(C)-MX	LX2610(C)P-MX

●「C」はカバータイプとなります。 ●低発塵グリス情報 P.374 ●潤滑ユニットMX情報 P.368



●有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。 ●ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結していません。
●ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	*有効ストローク				総質量(kg)				取付穴寸法			
				B1	B2	MX付(B1)	B1	B2	B1	B2	A	P	B	ピッチ数	穴数(N)
上級 (標準グリス) LX2602(C) LX2605(C) LX2610(C)	1 (1個) B1	(サーボモータ) A2625 A2628 A2638 A2640 E2640	100	17	—	—	0.87	—	1.07	—	10	80	10	1	4
				150	67	—	—	0.95	—	1.15	—	35	80	35	1
*精密級 (低発塵グリス) LX2602(C)G LX2605(C)G LX2610(C)G	1 (1個) B1	(サーボモータ) A2625 A2628 A2638 A2640 E2640	100	17	—	105	1.16	—	1.36	—	20	80	20	2	6
				150	67	91	155	1.37	1.57	1.57	1.89	45	80	45	2
(潤滑ユニットMX付・標準グリス) LX2602(C)-MX LX2605(C)-MX LX2610(C)-MX	2 (2個) B2	(ステッピングモータ) T2628 T2642	100	17	141	205	1.58	1.78	1.78	2.10	30	80	30	3	8
				150	167	219	255	1.79	1.99	1.99	2.31	15	80	15	4
*潤滑ユニットMX付・標準グリス) LX2602(C)-MX LX2605(C)-MX LX2610(C)-MX	2 (2個) B2	(モータブラケット無し) F	100	17	141	205	1.58	1.78	1.78	2.10	30	80	30	3	8
				150	167	219	255	1.79	1.99	1.99	2.31	15	80	15	4

*精密級には精度保証書を添付致します。
*アタッチメント無しは、モータアタッチメントと取付ねじが付属されません。
*有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
*「C」はカバータイプとなります。
●最高速度はP373をご参照ください。
●慣性モーメントはP372をご参照ください。

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2625	□25	安川電機	SGMMJ-A1	10W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			SGMMJ-A2	20W	
			SGMMJ-A3	30W	
A2628	□28	三菱電機	HC-AQ013	10W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			HC-AQ023	20W	
			HC-AQ033	30W	
A2638	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			MSMA-3A	30W	
			MSMA-5A	50W	
E2640	□40	SIEMENS	1FK7011-5	50W	CPDW19 (P945)
			1FK7015-5	100W	

■精度基準

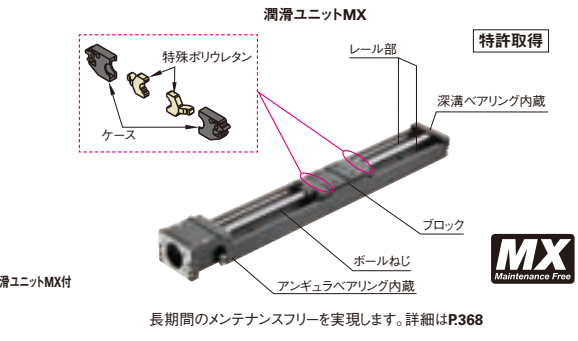
精度基準	上級	精密級
位置決め精度 (mm)	0.06	0.02
バックラッシュ (mm)	0.01	0.003
繰返し位置決め精度 (mm)	±0.005	±0.003
走り平行度 (mm)	0.025	0.01
起動トルク (N・cm)	2	2

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2640	□40	安川電機	SGMJV-A5	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			SGMAH-A5	50W	
			SGMAS-A5	50W	
		三菱電機	HC-MFS053	50W	
			HC-KFS053	50W	
		山洋電気	HF-KP053	50W	
			Q1AA04003D	30W	
		オムロン	Q1AA04005D	50W	
			R88M-W03030	30W	
		キーエンス	R88M-W05030	50W	
MV-M05	50W				
	SV-M005	50W			

●モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
●モータ・カップリングは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。
●シーメンスモータ使用時は、カップリングへの軸挿入量が片側0.5mm短くなります。

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T2628	□28	オリエンタルモーター	CSK22	2相	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			CSK52	5相	
			ASC3*	aステップ	
T2642	□42	オリエンタルモーター	UMK24*/PK24*	2相	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			CSK24	2相	
			RK54	5相	
			LPK54*/PK54*	aステップ	
			AS46,ASC46,AR46	aステップ	



Order 注文例
型式 LX2602C - B1 - A2640 - 300
LX2605-MX - B1 - A2638 - 200

Delivery 出荷日
標準グリス上級タイプ LX2602(C)・2605(C)・2610(C) 3 日自発送
標準グリス精密級タイプ LX2602(C)P・2605(C)P・2610(C)P 5 日自発送
低発塵グリス LX2602(C)G・2605(C)G・2610(C)G 8 日自発送
モータブラケット無し・潤滑ユニットMX付

Price 価格
●同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

型式	上級タイプ ¥基準単価1~2台							モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード	仕様	¥商品単価
	L=100 (リード2のみ)	L=150	L=200	L=250	L=300	L=350 (リード5・10のみ)	L=400 (リード5・10のみ)						
LX26□□-B1-□	41,600	43,000	45,700	48,500	51,300	53,400	54,900	サーボステッピングアタッチメント無し	1	8	2	精密級	基準単価+7,500
LX26□□-B2-□	—	—	—	60,500	63,300	65,000	66,700	—	2	—	5	低発塵グリス	基準単価+5,000
LX26□□-B1-F	49,300	51,000	54,200	57,500	60,800	63,200	65,100	ブラケット無し	1	—	10	潤滑ユニットMX付	基準単価+2,900
LX26□□-B2-F	—	—	—	69,500	72,800	74,400	76,300	—	2	—	—	●基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。	
LX26□□C-B1-□	46,500	48,100	50,900	53,700	56,400	58,300	60,000	サーボステッピングアタッチメント無し	1	8	2		
LX26□□C-B2-□	—	—	—	66,700	69,400	71,900	73,600	—	2	—	5		
LX26□□C-B1-F	53,900	56,100	59,400	62,700	65,900	67,500	69,500	—	1	—	10		
LX26□□C-B2-F	—	—	—	75,700	78,900	81,600	83,600	—	2	—	—		

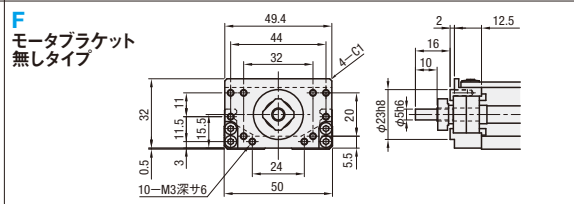
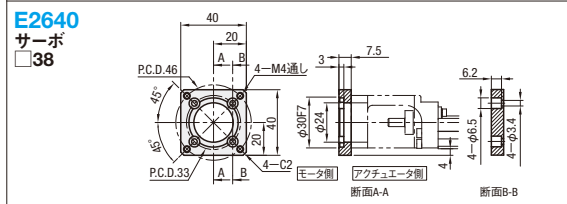
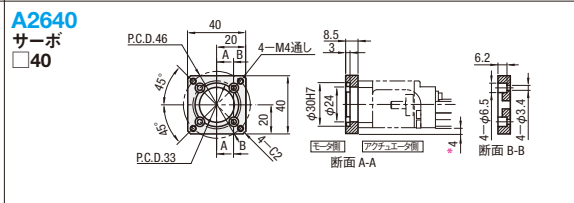
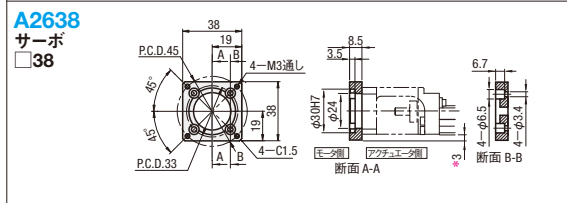
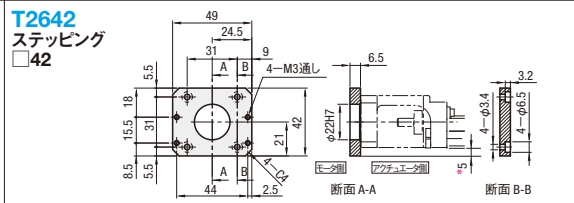
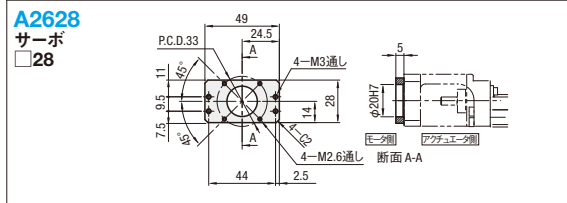
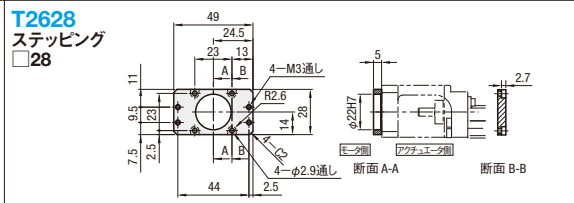
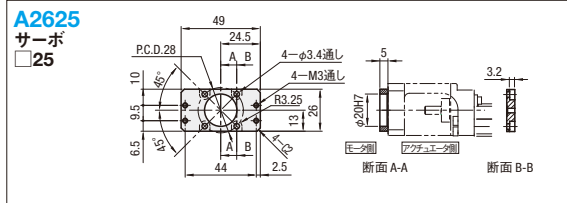
●カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせていただきます。
●LX26□□(C)シリーズは、追加加工でセンサセットをご指定できます。
追加加工詳細図 P.384

7 単軸ロボットアクチュエータ

一軸アクチュエータ LX26 モータアタッチメント / アタッチメント取付治具

一軸アクチュエータ LX26 センサセット品(追加工)

注：*印部分はアタッチメントがレール部より突出するのでご注意ください。



■サーボモータ適用表

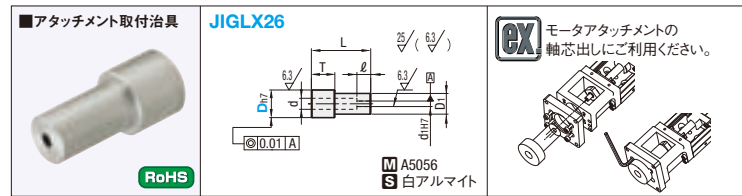
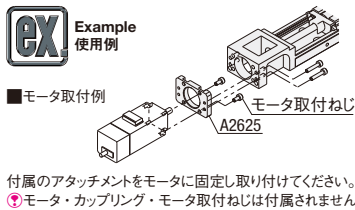
型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2625	□25	安川電機	SGMMJ-A1	10W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			SGMMJ-A2	20W	
			SGMMJ-A3	30W	
A2628	□28	三菱電機	HC-AQ013	10W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			HC-AQ023	20W	
			HC-AQ033	30W	
A2638	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			MSMA-3A	30W	
			MSMA-5A	50W	
E2640	□40	SIEMENS	1FK7011-5	50W	CPDW19 (P945)
			1FK7015-5	100W	

■A2640適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2640	□40	安川電機	SGMJV-A5	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			SGMAH-A5	50W	
			SGMAS-A5	50W	
			HC-MFS053	50W	
			HC-KFS053	50W	
		三菱電機	HF-KP053	50W	
			Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
		山洋電気	R88M-W03030	30W	
			R88M-W05030	50W	
キーエンス	MV-M05	50W			
	SV-M005	50W			

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T2628	□28	オリエンタルモーター	CSK22	2相	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			CSK52	5相	
			ASC3*	qステップ	
T2642	□42	オリエンタルモーター	UMK24*/PK24*	2相	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			CSK24	2相	
			RK54	5相	
			UPK54*/PK54*	5相	
			AS46, ASC46, AR46	qステップ	



型式	D	対応アタッチメント	d	D1	d1	L	T	ℓ	標準単価 1~50
JIGLX26	20	A2628	8	15	5	47.5	17	12	1,800
	30	A2638/A2640	8	15	5	49.5	13	11	

■近接センサタイプ(サンクス製) - セット部品仕様 -

LX型式	Code (□はセンサ個数) *センサは3個まで	センサ種類・個数		センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		¥基準単価 (L≤200)			¥基準単価 (L≥250)						
		GX-F8A (接近時on)	GX-F8B (離れた時on)	レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ 取付ねじ (1個)	取付ナット (1個)	ドグ (1個)	ドグ 取付ねじ (1個)	センサ個数			センサ個数						
LX26□□	XA□ XB□	□個	□個	SENAT3□H	SCB3-6	CBSST3-8	LBNR3	専用	血小ねじ M2.6-4 (1個)	6,200	9,700	13,300	7,000	10,600	14,200				
LX26□□C	FA□ FB□	□個	□個						SCB3-6 (2個)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX26□□	XW1 XW2 XW3	1個 2個 1個	1個 2個 1個						—	—	—	—	—	—	9,700	—	—	10,600	—
LX26□□C	FW1 FW2 FW3	1個 2個 1個	1個 2個 1個						—	—	—	—	—	—	—	13,300	—	—	14,200
															—	—	—	—	—
															—	—	—	—	—

■フォトセンサタイプ(サンクス製) - セット部品仕様 -

LX型式	フォトセンサ	センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		Code (□はセンサ個数) *センサは3個まで	¥基準単価 (L~200まで)			¥基準単価 (L250以上)			
		レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ フレーム	センサ 取付ねじ ナット	センサ 取付ねじ	センサ 取付フッシャ		ドグ (1個)	ドグ 取付ねじ	センサ個数			センサ個数	
LX26□□	PM-L24	SENAT3□H	SCB3-6	専用	SCB3-6 (2個) LBNR3 (2個)	SCB2-6 (2個)	M2小形丸平座金 (2個) M2スプリングワッシャー (2個)	専用	血小ねじ M2.6-4 (1個)	5,300	7,900	10,500	5,900	8,800	11,400
LX26□□C									SCB3-5 (2個)						

■フォトセンサタイプ(オムロン製) - セット部品仕様 -

LX型式	フォトセンサ	センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		Code (□はセンサ個数) *センサは3個まで	¥基準単価 (L~200まで)			¥基準単価 (L250以上)			
		レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ フレーム	センサ 取付ねじ ナット	センサ 取付ねじ	センサ 取付フッシャ		ドグ (1個)	ドグ 取付ねじ	センサ個数			センサ個数	
LX26□□	EE-SX911-R 1M	SENAT3□H	SCB3-6	専用	SCB3-6 (2個) LBNR3 (2個)	SCB3-6 (2個)	小形丸平座金 (2個)	専用	血小ねじ M2.6-4 (1個)	5,100	7,600	10,200	5,800	8,500	11,000
LX26□□C									SCB3-6 (2個)						

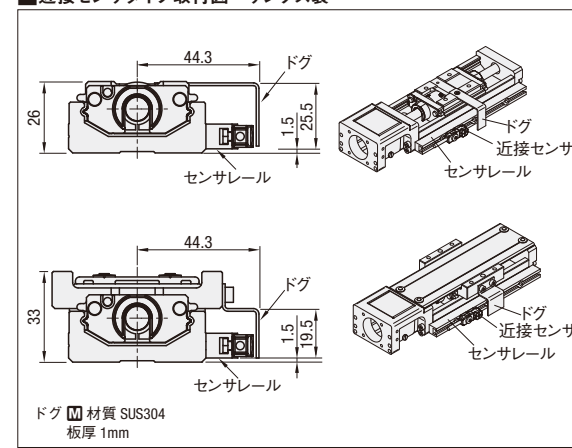
*センサの単品販売は致しておりません。

Alteration 追加工

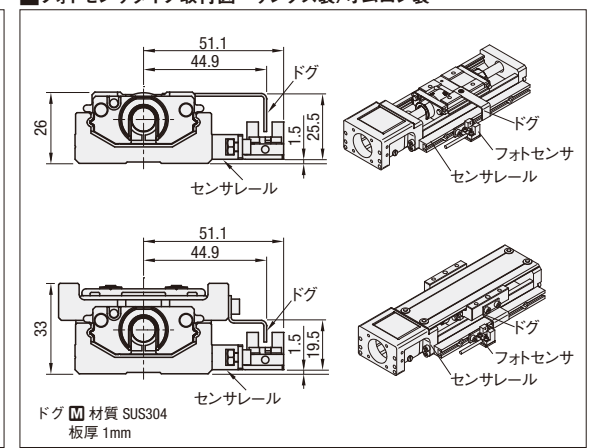
型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	Code
LX2602	B1	A2628	400	XW1
LX2605C	B1	A2638	200	MP2

Delivery 出荷日 8 日発送

■近接センサタイプ取付図 - サンクス製 -



■フォトセンサタイプ取付図 - サンクス製/オムロン製 -



- ① サンクス製およびオムロン製のフォトセンサ外形寸法は同一寸法です。
- ② ご使用されるセンサの仕様は、各社のホームページ等でご確認ください。

- ご注意
- センサセット品は、LXアクチュエータ本体と同梱した状態で発送します。部品の組付けは、お客様にてお願いします。
 - 同梱された部品は、開梱後速やかにご確認をお願いします。細かい部品が数点ございますので、紛失される恐れがあります。商品のお取り扱いには、十分ご注意ください。

7 単軸ロボット



■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

■LX関連情報
規格一覧 P.371 ~ P.374
選定・寿命計算例 P.1949 ~ P.1952

◎CADデータフォルダ名: 07_Actuator

便利なセンサセット品もご用意。P.388

意匠・実用新案取得

モータアタッチメント
(標準ロングブロックタイプ) (カバー-ロングブロックタイプ) (標準モータブラケット無しタイプ)

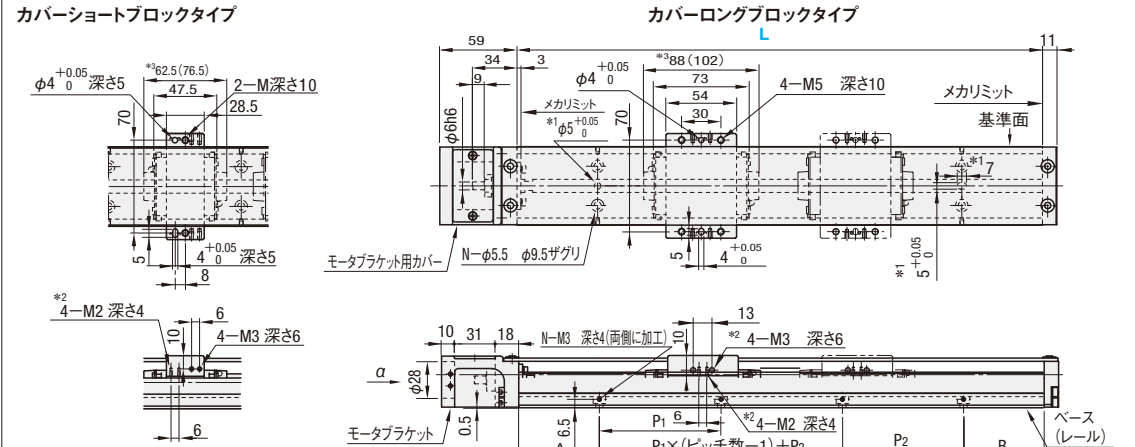
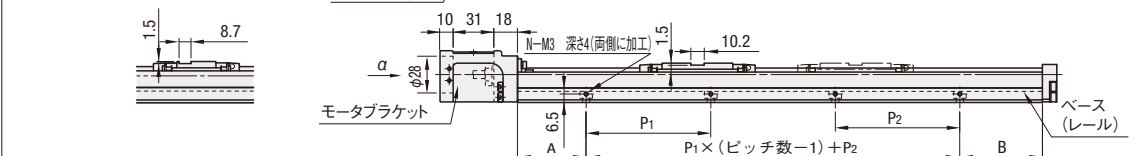
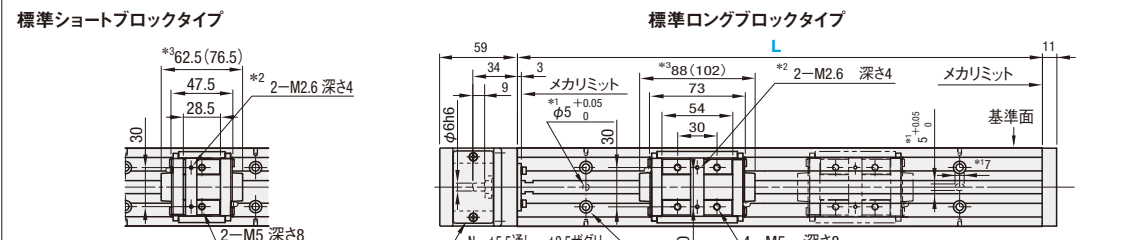
仕様
LX30
標準/カバー

ねじ径(mm)	10
リード(mm)	5・10
精度	上級・精密級

▲付属品
①モータアタッチメント
■ A5052 ■ 黒色アルマイト ■ SUSXM7
②アタッチメント取付ねじ4本
●モータブラケット無しタイプには付属品がありません。
◎材質表はP371をご参照ください。

型式	標準グリス		低発塵グリス		潤滑ユニットMX付(標準グリス)	
	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級
リード5	LX3005(C)	LX3005(C)P	LX3005(C)G	LX3005(C)PG	LX3005(C)-MX	LX3005(C)P-MX
リード10	LX3010(C)	LX3010(C)P	LX3010(C)G	LX3010(C)PG	LX3010(C)-MX	LX3010(C)P-MX

◎ [C]はカバータイプとなります。 ◎ 低発塵グリス情報P374 ◎ 潤滑ユニットMX情報P368



標準タイプ

α矢視図

β-β断面図

モータブラケット無しタイプ

*取付部詳細はP387

※1: 位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2: ドグ用取付タップ穴
※3: 潤滑ユニットMX付は()内数値

◎有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
◎ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結していません。
◎ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	取付穴寸法					
				A	P1	P2	B	ピッチ数 穴数(N)	
上級 (標準グリス) LX3005(C) LX3010(C)	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2 ◎B2のとき L≥300	(サーボ) A3038 A3040 E3040	125	12.5	—	100	12.5	1	4
			150	25	—	100	25	1	4
			200	50	—	100	50	1	4
			250	50	100	50	50	2	6
			300	50	100	100	50	2	6
			350	50	100	50	50	3	8
(低発塵グリス) LX3005(C)G LX3010(C)G	ショートブロックタイプ (1個)S1 (2個)S2 ◎潤滑ユニットMX付は、B1/S1のみ選択可	(ステッピング) T3042 T3056.4 T3060	300	50	100	100	50	2	6
			350	50	100	50	50	3	8
			400	50	100	100	50	3	8
			450	50	100	50	50	4	10
			500	50	100	100	50	4	10
			550	50	100	50	50	5	12
(潤滑ユニットMX付・標準グリス) LX3005(C)-MX LX3010(C)-MX	(潤滑ユニットMX付・標準グリス) LX3005(C)P-MX LX3010(C)P-MX	* (アタッチメント無し) N (モータブラケット無し) F	450	50	100	50	50	4	10
			500	50	100	100	50	4	10
			550	50	100	50	50	5	12
			600	50	100	100	50	5	12

*精密級には精度保証書を添付致します。 * [C]はカバータイプとなります。
*アタッチメント無しは、モータアタッチメントと取付ねじが付属されません。

■有効ストローク・総質量

ベース全長(L)	*有効ストローク				総質量(kg)									
	MX無し		MX付		標準				カバー					
	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2		
125	29	—	54.5	—	—	1.30	—	1.18	—	1.75	—	1.50	—	
150	54	—	79.5	17	—	65.5	1.47	—	1.35	1.53	1.92	—	1.67	1.98
200	104	—	129.5	67	90	115.5	1.81	—	1.68	1.86	2.25	—	2	2.32
250	154	—	179.5	117	140	165.5	2.14	—	2.02	2.2	2.59	—	2.34	2.66
300	204	116	229.5	167	190	215.5	2.48	2.79	2.35	2.53	2.92	3.49	2.67	2.99
350	254	166	279.5	217	240	265.5	2.81	3.12	2.69	2.87	3.26	3.83	3.01	3.33
400	304	216	329.5	267	290	315.5	3.15	3.46	3.02	3.21	3.6	4.16	3.35	3.66
450	354	266	379.5	317	340	365.5	3.49	3.79	3.36	3.54	3.93	4.5	3.68	4
500	404	316	429.5	367	390	415.5	3.82	4.13	3.7	3.88	4.27	4.83	4.02	4.33
550	454	366	479.5	417	440	465.5	4.16	4.47	4.03	4.21	4.6	5.17	4.35	4.67
600	504	416	529.5	467	490	515.5	4.49	4.8	4.37	4.55	4.94	5.51	4.69	5.01

*有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。 ◎潤滑ユニットMX付は+0.011kg

■精度基準

精度基準	L=400まで		L=400以上	
	上級	精密級	上級	精密級
位置決め精度(mm)	0.06	0.02	0.1	0.025
バックラッシュ(mm)	0.02	0.003	0.02	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.025	0.01	0.035	0.015
起動トルク(N・cm)	4			

◎最高速度はP373をご参照ください。
◎慣性モーメントはP372をご参照ください。

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A3038	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			MSMA-3A	30W	
			MSMA-5A	50W	
			MSMA-01	100W	
			SGMJV-A5	50W	
			SGMAH-A5	50W	
			SGMAH-01	100W	
			HC-MFS053	50W	
			HC-MFS13	100W	
			Q1AA04003D	30W	
A3040	□40	山洋電気	Q1AA04005D	50W	CPDW25 (P945)
			Q1AA04010D	100W	
			R88M-W03030	30W	
			R88M-W05030	50W	
			R88M-W10030	100W	
			MV-M05/SV-M005	50W	
			MV-M10/SV-M010	100W	
			1FK7011-5	50W	
			1FK7015-5	100W	
			E3040	□40	

◎シーメンスモータ使用時は、カップリングへの軸挿入量が片側1.15mm短くなります。

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T3042	□42	オリエンタルモーター	UMK24*/PK24*	2相	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			UPK54*/PK54*	5相	
T3056.4	□56.4		AS46,ASC46,AR46	αステップ	
T3060	□60		UMK26*/PK26*	2相	
			UPK56*/PK56*	5相	
			AS6*,ASC66,AR66	αステップ	

特殊ポリウレタン

ケース

潤滑ユニットMX

レール部 深溝ベアリング内蔵

ボールねじ

ブロック

アンギュラベアリング内蔵

特許取得

長期間のメンテナンスフリーを実現します。詳細はP368

Order注文例

型式 - ブロック数 - モータアタッチメント - ベース全長(L)

LX3010C - B1 - A3040 - 600

LX3010-MX - B1 - A3040 - 600

Price価格

精密級・低発塵グリス・潤滑ユニットMX付の価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+9,000
低発塵グリス	基準単価+6,000
潤滑ユニットMX付	基準単価+3,500

◎基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

Delivery出荷日

3 日目発送

5 日目発送

8 日目発送

◎同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

型式	上級タイプ ¥基準単価1~2台										モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード	
	L=125 (リードのみ)	L=150	L=200	L=250	L=300	L=350	L=400	L=450	L=500	L=550					L=600
LX30□□-B1/S1-□	45,500	47,600	58,900	64,600	70,200	75,900	81,600	87,500	93,200	99,100	105,000	サーボステッピングアタッチメント無し	1		5
LX30□□-B2/S2-□	—	57,800	69,100	74,800	80,400	86,100	91,800	97,700	103,400	109,300	115,100	—	2	10	5
LX30□□-B1/S1-F	53,400	56,100	67,800	74,000	80,000	86,100	92,200	98,500	104,700	111,000	117,200	—	1		10
LX30□□-B2/S2-F	—	66,300	78,000	84,200	90,200	96,300	102,400	108,700	114,900	121,200	127,400	—	2		10
LX30□□C-B1/S1-□	49,800	52,000	63,400	69,100	74,700	80,400	86,000	91,900	97,700	103,500	109,300	サーボステッピングアタッチメント無し	1		5
LX30□□C-B2/S2-□	—	63,100	74,500	80,200	85,800	91,500	97,100	102,900	108,700	114,600	120,400	—	2		5
LX30□□C-B1/S1-F	58,500	60,500	72,300	78,500	84,500	90,600	96,600	102,900	109,100	115,400	121,600	—	1		10
LX30□□C-B2/S2-F	—	71,600	83,400	89,500	94,700	100,800	106,800	113,100	119,300	125,600	131,800	—	2		10

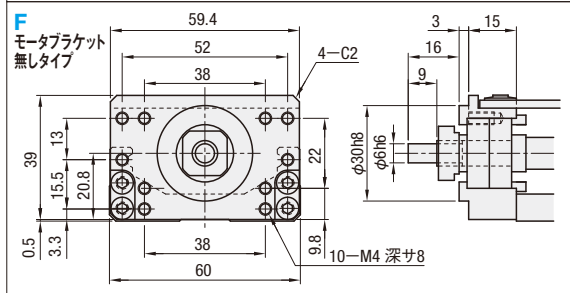
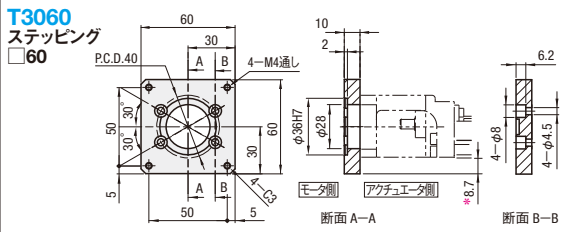
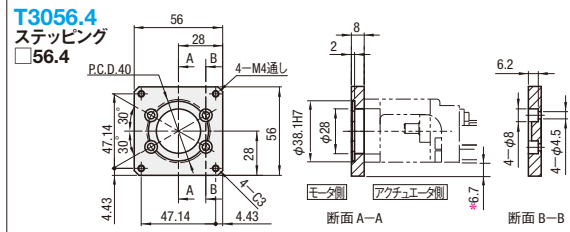
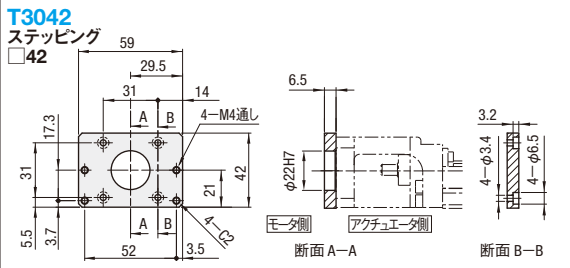
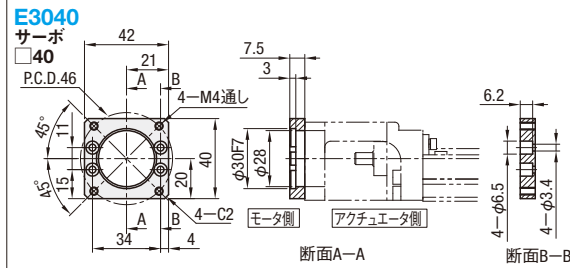
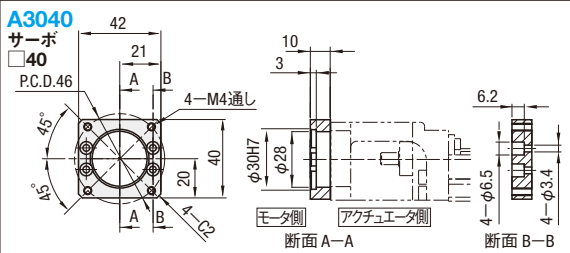
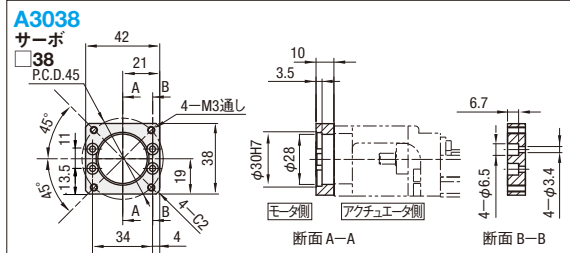
◎カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせていただきます。
◎LX30□□(C)シリーズは、追加加工でセンサセットをご指定できます。
追加加工詳細図 P.388

7 単軸ロボットアクチュエータ

一軸アクチュエータ LX30 モータアタッチメント/アタッチメント取付治具

一軸アクチュエータ LX30 センサセット品(追加工)

注：*印部分はアタッチメントがレール部より突出するのでご注意ください。



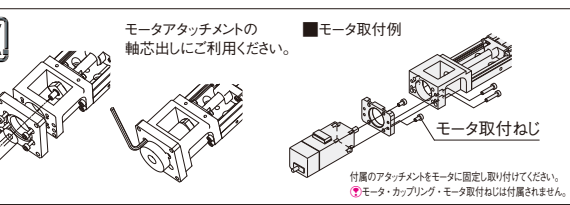
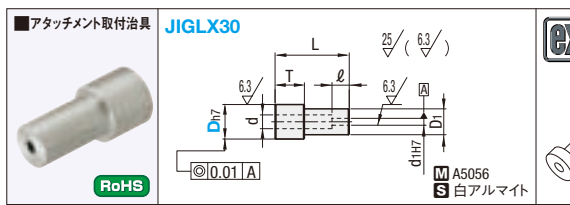
型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A3038	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			MSMA-3A	30W	
			MSMA-5A	50W	
			MSMA-01	100W	
A3040	□40	安川電機	SGMJV-A5	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			SGMAH-A5	50W	
			SGMAH-01	100W	
			HC-MFS053	50W	
E3040	□40	三菱電機	HC-MFS13	100W	CPDW25 (P945)
			Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
			Q1AA04010D	100W	
A3040	□40	山洋電気	R88M-W03030	30W	CPDW25 (P945)
			R88M-W05030	50W	
			R88M-W10030	100W	
			MV-M05/SV-M005	50W	
E3040	□40	キーエンス	MV-M10/SV-M010	100W	CPDW25 (P945)
			1FK7011-5	50W	
			1FK7015-5	100W	

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A3038	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			MSMA-3A	30W	
			MSMA-5A	50W	
			MSMA-01	100W	
A3040	□40	安川電機	SGMJV-A5	50W	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			SGMAH-A5	50W	
			SGMAH-01	100W	
			HC-MFS053	50W	
E3040	□40	三菱電機	HC-MFS13	100W	CPDW25 (P945)
			Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
			Q1AA04010D	100W	
A3040	□40	山洋電気	R88M-W03030	30W	CPDW25 (P945)
			R88M-W05030	50W	
			R88M-W10030	100W	
			MV-M05/SV-M005	50W	
E3040	□40	キーエンス	MV-M10/SV-M010	100W	CPDW25 (P945)
			1FK7011-5	50W	
			1FK7015-5	100W	

*シーメンスモータ使用時は、カップリングへの軸挿入量が片側1.15mm短くなります。

●モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
●モータ・カップリングは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。
●規格詳細はP.385・386を参照ください。

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T3042	□42	オリエンタル モーター	UMK24*/PK24*	2相	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
T3056.4	□56.4		UPK54*/PK54*	5相	
T3060	□60	オリエンタル モーター	AS46,ASC46,AR46	αステップ	SCXW21 (P943) SCPW21 (P943) CPDW19 (P945)
			UMK26*/PK26*	2相	
			UPK56*/PK56*	5相	
			AS6*,ASC66,AR66	αステップ	



型式	D	対応アタッチメント	d	D1	d1	L	T	ℓ	※基準単価 1~50
JIGLX30	30	A3038/A3040	10	20	6	52.5	13	10	1,800
	38.1	T3056.4	10	20	6	51	12	10	
	36	T3060	10	20	6	53	12	10	

Order 注文例 **JIGLX30 - 30** Delivery 出荷日 **在庫品**

■近接センサタイプ(サンクス製) - セット部品仕様 -

LX型式	Code (□はセンサ個数) *センサは3個まで	センサ種類・個数 GX-F12A (接近時on) GX-F12B (離れたon)	センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		※基準単価 (L<300)			※基準単価 (L≥350)								
			レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ 取付ねじ (1個)	取付ナット (1個)	ドグ (1個)	ドグ 取付ねじ	センサ個数			センサ個数								
LX30□-B□	XA□ XB□	—	—	SENC3□H	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—					
LX30□-S□	XAS□ XBS□	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—					
LX30□-C-B□	FA□ FB□	—	—	SENA3□H	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—					
LX30□-C-S□	FAS□ FBS□	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—					
LX30□-B□	XW1	1個	1個	SENC3□H	SCB3-6	CBSST3-8	LBNR3	専用	血小ねじ M2.6-4(1個)	—	8,700	—	—	9,200	—					
LX30□-S□	XW2	1個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX30□-C-B□	XW3	2個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX30□-C-S□	XWS1	1個	1個	SENA3□H	SCB3-6 (2個)	—	—	—	血小ねじ M2.6-4(1個)	—	8,700	—	—	9,200	—					
LX30□-B□	XWS2	1個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX30□-S□	XWS3	2個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX30□-C-B□	FW1	1個	1個	SENA3□H	SCB3-6 (2個)	—	—	—	—	—	9,200	—	—	10,400	—					
LX30□-C-S□	FW2	1個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX30□-B□	FW3	2個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX30□-C-S□	FWS1	1個	1個	—	—	—	—	—	—	—	9,200	—	—	10,400	—					
LX30□-C-S□	FWS2	1個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX30□-C-S□	FWS3	2個	1個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—				

■フォトセンサタイプ(サンクス製) - セット部品仕様 -

LX型式	フォトセンサ	センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		code (□は個数) *センサは3個まで	※基準単価 (L~300まで)			※基準単価 (L350以上)			
		レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ ブラケット	センサ 取付ねじ ナット	センサ 取付ワッシャ	ドグ (1個)		ドグ 取付ねじ	センサ個数			センサ個数		
LX30□-B□	PM-L24	SENC3□H	—	—	—	—	—	SP□ SPS□ MP□ MPS□	4,800	7,400	10,100	5,200	7,900	10,500	
LX30□-S□		SENA3□H	—	—	—	—	—		5,300	7,900	10,500	5,900	9,100	11,700	
LX30□-C-B□		—	—	—	—	—	—		—	—	—	—	—	—	—
LX30□-C-S□		—	—	—	—	—	—		—	—	—	—	—	—	—

■フォトセンサタイプ(オムロン製) - セット部品仕様 -

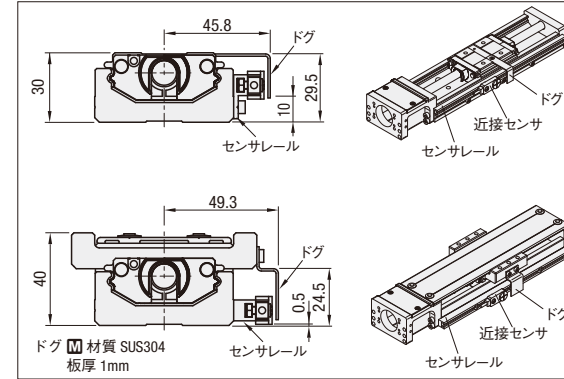
LX型式	フォトセンサ	センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		code (□は個数) *センサは3個まで	※基準単価 (L~300まで)			※基準単価 (L350以上)			
		レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ ブラケット	センサ 取付ねじ ナット	センサ 取付ワッシャ	ドグ (1個)		ドグ 取付ねじ	センサ個数			センサ個数		
LX30□-B□	EE-SX111-R1M	SENC3□H	—	—	—	—	—	OP□ OPS□ EP□ EPS□	4,600	7,200	9,700	5,100	7,600	10,100	
LX30□-S□		SENA3□H	—	—	—	—	—		5,100	7,600	10,200	6,200	8,800	11,400	
LX30□-C-B□		—	—	—	—	—	—		—	—	—	—	—	—	—
LX30□-C-S□		—	—	—	—	—	—		—	—	—	—	—	—	—

*センサの単品販売は致しておりません。

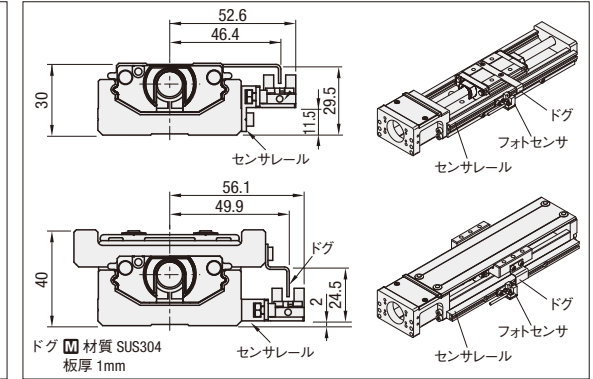
Alteration 追加工 **型式** - **ブロック数** - **モータアタッチメント** - **ベース全長(L)** - (Code)
 LX3010 - B1 - A3040 - 600 - XW1
 LX3005 - B1 - A3040 - 600 - SPS3

Delivery 出荷日 **8** 日発送

■近接センサタイプ取付図-サンクス製-



■フォトセンサタイプ取付図-サンクス製/オムロン製-



●サンクス製およびオムロン製のフォトセンサ外形寸法は同一寸法です。
●ご使用されるセンサの仕様は、各社のホームページ等でご確認ください。

■ご注意
 ・センサセット品は、LXアクチュエータ本体と同梱した状態で発送します。部品の組付けは、お客様にてお願いします。
 ・同梱された部品は、開梱後速やかにご確認をお願いします。細かい部品が数点ございますので、紛失される恐れがあります。商品のお取り扱いには、十分ご注意ください。

7 単軸ロボット
アクチュエータ

一軸アクチュエータ LX45 標準/カバータイプ



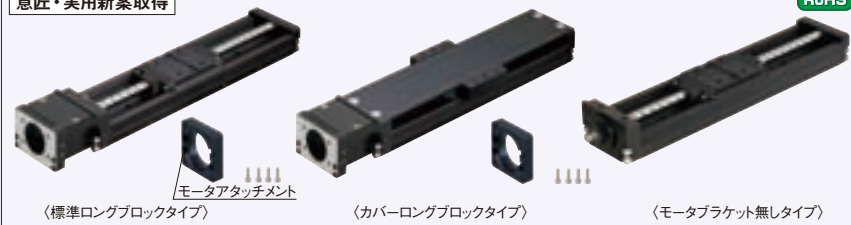
■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

■LX関連情報
 規格一覧 P.371 ~ P.374
 選定・寿命計算例 P.1949 ~ P.1952

◎CADデータフォルダ名: 07_Actuator

便利なセンサセット品もご用意。P.392

意匠・実用新案取得



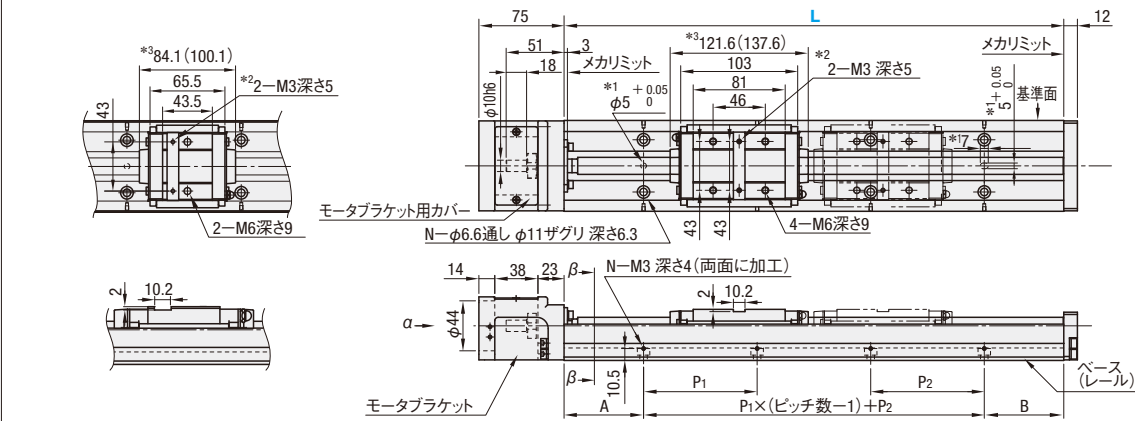
仕様	
LX45	
標準 / カバー	
ねじ径 (mm)	15
リード (mm)	10・20
精度	上級・精密級
付属品	
①モータアタッチメント ②A5052 ③黒色アルマイト ④SUSXM7	
⑤モータブラケット取付ねじ4本 ⑥モータブラケット無しタイプには付属品がありません。	
◎材質表はP.371をご参照ください。	

型式	標準グリース		低発塵グリース		潤滑ユニットMX付 (標準グリース)	
	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級
リード10	LX4510(C)	LX4510(C)P	LX4510(C)G	LX4510(C)PG	LX4510(C)-MX	LX4510(C)P-MX
リード20	LX4520(C)	LX4520(C)P	LX4520(C)G	LX4520(C)PG	LX4520(C)-MX	LX4520(C)P-MX

◎「C」はカバータイプとなります。◎低発塵グリース情報 P.374 ◎潤滑ユニットMX情報 P.368

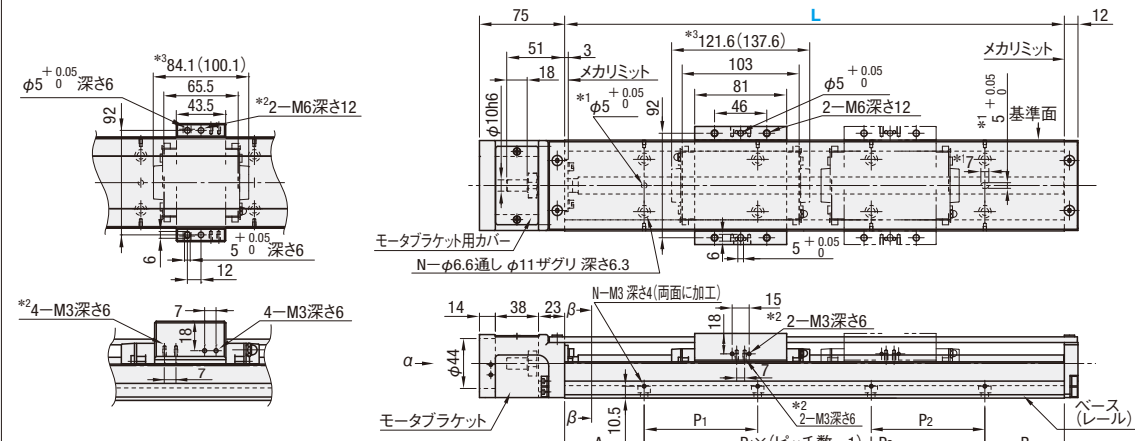
標準ショートブロックタイプ

標準ロングブロックタイプ



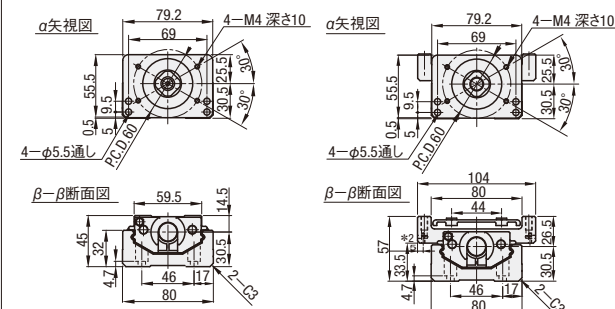
カバーショートブロックタイプ

カバーロングブロックタイプ

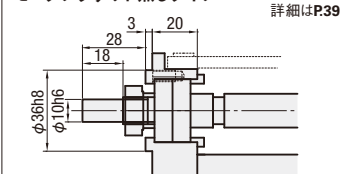


標準

カバー



モータブラケット無しタイプ *取付部 詳細はP.391



型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長 (L)	取付寸法					
				A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数 (N)
(標準グリース) LX4510(C) LX4520(C)	ロングブロックタイプ (1個) B1 (2個) B2	(サーボ) A4538 A4540 MA4560 A4560 E4540 E4555	340	70	100	100	70	2	6
				70	100	50	70	3	8
(低発塵グリース) LX4510(C)G LX4520(C)G	ショートブロックタイプ (1個) S1 (2個) S2	(ステッピング) T4560	440	70	100	100	70	3	8
				70	100	50	70	4	10
(潤滑ユニットMX・標準グリース) LX4510(C)-MX LX4520(C)-MX	(潤滑ユニットMX・標準グリース) LX4510(C)P-MX LX4520(C)P-MX	*(アタッチメント無し) N (モータブラケット無し) F	490	70	100	100	70	4	10
				70	100	50	70	5	12

*精密級には精度保証書を添付致します。
 *アタッチメント無しは、モータアタッチメントと取付ねじが付属されません。
 *「C」はカバータイプとなります。

■精度基準

精度基準	上級	精密級
位置決め精度 (mm)	0.1	0.025
バックラッシュ (mm)	0.02	0.003
繰返し位置決め精度 (mm)	±0.005	±0.003
走り平行度 (mm)	0.035	0.015
起動トルク (N・cm)	10	

◎最高速度はP.373をご参照ください。
 ◎慣性モーメントはP.372をご参照ください。

■有効ストローク・総質量

ベース全長 (L)	*有効ストローク								*総質量 (kg)							
	MX無し				MX付				標準				カバー			
	B1	B2	S1	S2	B1	S1	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2		
340	210.4	88.8	247.9	163.8	194.4	231.9	5.77	6.69	5.37	5.91	6.59	8.09	5.94	6.78		
390	260.4	138.8	297.9	213.8	244.4	281.9	6.37	7.29	5.98	6.51	7.23	8.73	6.57	7.41		
440	310.4	188.8	347.9	263.8	294.4	331.9	6.97	7.9	6.58	7.11	7.86	9.36	7.2	8.04		
490	360.4	238.8	397.9	313.8	344.4	381.9	7.57	8.5	7.18	7.71	8.49	9.99	7.84	8.68		
540	410.4	288.8	447.9	363.8	394.4	431.9	8.18	9.1	7.78	8.31	9.13	10.63	8.47	9.31		
590	460.4	338.8	497.9	413.8	444.4	481.9	8.78	9.7	8.39	8.92	9.76	11.26	9.1	9.94		

*有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
 *潤滑ユニットMX付の総質量は+0.024kg

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング	型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング	
A4538	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	SCXW28 (P943) SCPW28 (P943) CPDW25 (P945)	A4560	□60	SIEMENS	1FK7011-5	50W	SCXW34 (P943) SCPW34 (P943) CPDW32 (P945)	
			MSMA-3A	30W					1FK7015-5	100W		
			MSMA-5A	50W					1FK7022-5	380W		
			MSMA-01	100W					安川電機	SGMJV-02		200W
			SGMJV-A5	50W					SGMJV-04	400W		
			SGMAH-A5	50W					HC-MFS 23	200W		
		安川電機	SGMAH-01	100W				HC-KFS 23	200W			
			SGMPH-01	100W				HC-MFS 43	400W			
			三菱電機	HC-MFS053				50W	HC-KFS 43	400W		
				HC-MFS13				100W	三菱電機	Q1AA06020D		200W
			山洋電気	Q1AA04003D				30W	Q1AA06040D	400W		
				Q1AA04005D				50W	Q1AA06040D	400W		
オムロン	Q1AA04010D	100W	Q1AA06040D	400W								
	R88M-W03030	30W	R88M-W20030	200W								
キーエンス	R88M-W05030	50W	R88M-W40030	400W								
	R88M-W10030	100W	MV-M20/SV-M020	200W								
MA4560	□60	Panasonic	MV-M10/SV-M010	50W	A4560	□60	オリエンタルモーター	UPK56*/PK56*	5相	SCXW28 SCPW28 CPDW25		
			MQMA-01	100W				AS6*/ASC66,AR66	αステップ			
			MQMA-02	200W								
			MQMA-03	300W								

◎モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。◎モータ・カップリングは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。



Order 注文例	型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長 (L)
	LX4510C LX4520-MX	B1 B1	A4540 A4560	540 390



Price 価格	仕様	¥商品単価
	精密級	基準単価+10,000
	低発塵グリース	基準単価+7,000
	潤滑ユニットMX付	基準単価+4,300



Delivery 出荷日	標準グリース上級タイプ LX4510(C)・4520(C)	標準グリース精密級タイプ LX4510(C)P・4520(C)P	低発塵グリース モータブラケット無し・潤滑ユニットMX付
	3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

◎同型式3台以上の場合、納期のお見積りを見せて頂きます。

上級タイプ ¥基準単価1~2台										
型式	L=340	L=390	L=440	L=490	L=540	L=590	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX45□□-B1/S1-□	91,700	101,000	110,300	119,700	129,100	138,400	サーボ	1	15	10
LX45□□-B2/S2-□	100,700	110,000	119,300	128,700	138,100	147,400	ステッピングアタッチメント無し	2		
LX45□□-B1/S1-F	100,700	110,400	120,100	129,800	139,600	149,300	ブラケット無し	1	15	20
LX45□□-B2/S2-F	109,700	119,400	129,100	138,800	148,600	158,300		2		
LX45□□C-B1/S1-□	95,600	104,900	114,200	123,600	133,000	142,400	サーボ	1	15	10
LX45□□C-B2/S2-□	105,400	114,700	124,000	133,300	142,700	152,100	ステッピングアタッチメント無し	2		
LX45□□C-B1/S1-F	104,600	114,300	124,000	133,700	143,500	153,200	ブラケット無し	1	15	20
LX45□□C-B2/S2-F	114,400	124,100	133,700	143,500	153,200	163,000		2		

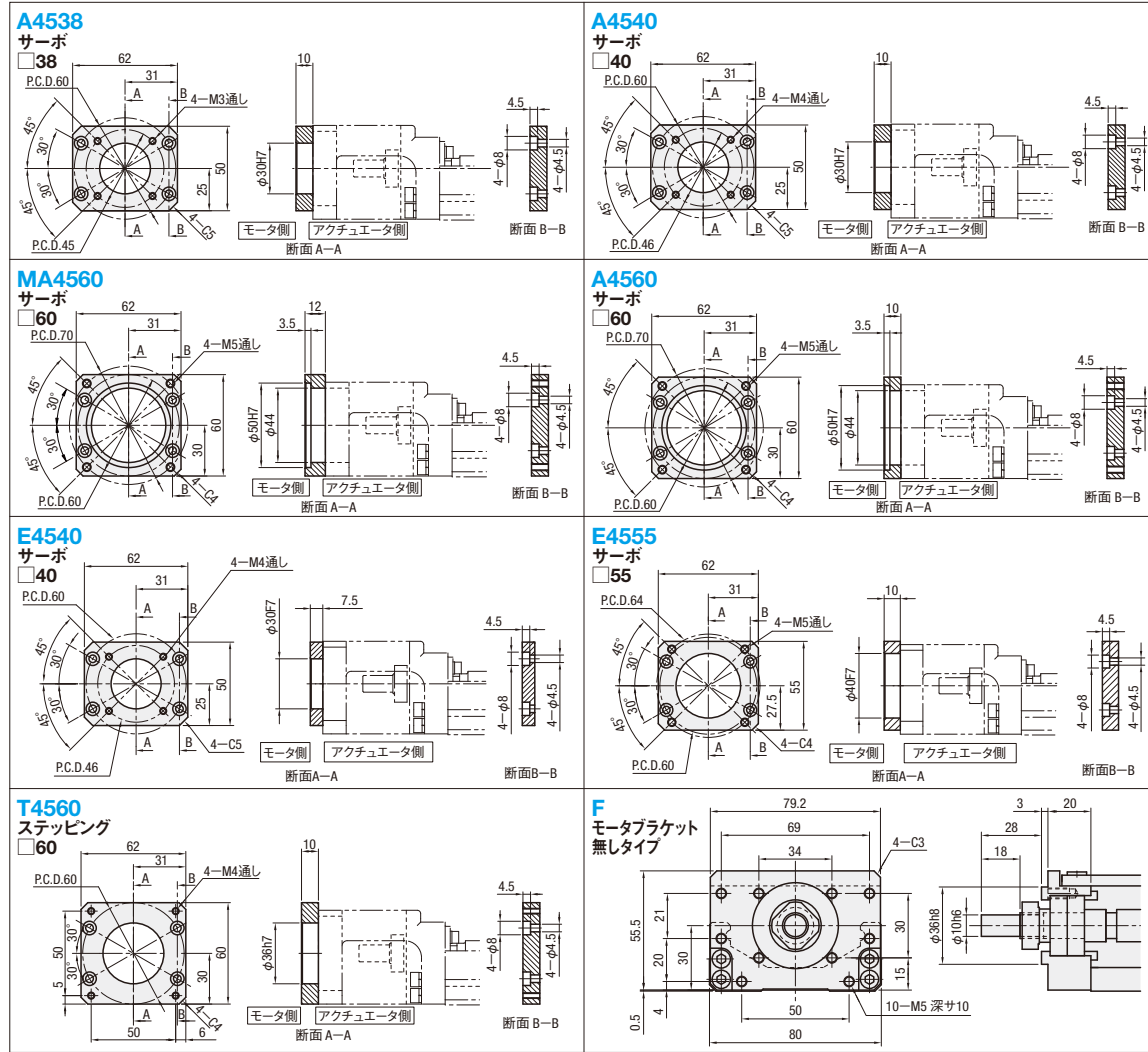
◎カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りを見せて頂きます。
 ◎LX45□□(C)シリーズは、追加加工でセンサセットをご指定できます。
 追加加工詳細図 P.392

7) 単軸ロボット

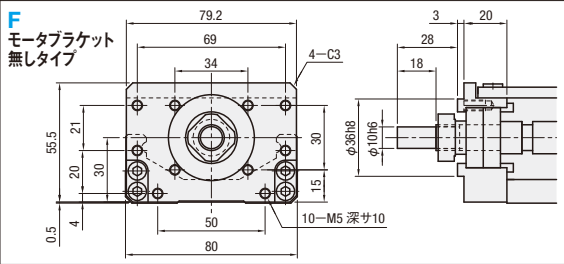
一軸アクチュエータ LX45 モータアタッチメント/アタッチメント取付治具

一軸アクチュエータ LX45 センサセット品(追加工)

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

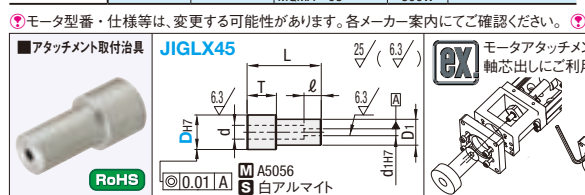


型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング		
A4538	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	SCXW28 (P943) SCPW28 (P943) CPDW25 (P945)		
			MSMA-3A	30W			
			MSMA-5A	50W			
			MSMA-01	100W			
			SGMJV-A5	50W			
		安川電機	SGMAH-A5	50W			
			SGMAH-01	100W			
			SGMPH-01	100W			
			三菱電機	HC-MFS053		50W	
				HC-MFS13		100W	
A4540	□40	山洋電気	Q1AA04003D	30W			
			Q1AA04005D	50W			
		オムロン	Q1AA04010D	100W			
			R88M-W03030	30W			
		キーエンス	R88M-W05030	50W			
			R88M-W10030	100W			
			MV-M05/SV-M005	50W			
			MV-M10/SV-M010	100W			
			MA4560	□60	Panasonic	MQMA-01	100W
						MQMA-02	200W
MQMA-03	300W						



型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
E4540	□40	SIEMENS	1FK7011-5	50W	SCXW34 (P943) SCPW34 (P943) CPDW32 (P945)
			1FK7015-5	100W	
E4555	□55	SIEMENS	1FK7022-5	380W	
			SGMJV-02	200W	
A4560	□60	安川電機	SGMJV-04	400W	
			HC-MFS 23	200W	
		三菱電機	HC-KFS 23	400W	
			HC-KFS 43	400W	
		山洋電気	Q1AA06020D	200W	
			Q1AA06040D	400W	
		オムロン	R88M-W20030	200W	
			R88M-W40030	400W	
		キーエンス	MV-M20/SV-M020	200W	
			MV-M40/SV-M040	400W	

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T4560	□60	オリエンタルモーター	UPK56*/PK56*	5相	SCXW28 SCPW28 CPDW25
			AS6*/ASC66,AR66	αステップ	



■近接センサタイプ(サンクス製)一セット部品仕様一

LX型式	Code (□はセンサ個数) *センサは3個まで	センサ種類・個数		センサレール部		センサ部 (*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		¥基準単価 (L≤440)			¥基準単価 (L≥490)							
		GX-F12A (接近時on)	GX-F12B (離れたon)	レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ 取得ねじ (1個)	取付ナット (1個)	ドグ (1個)	ドグ 取得ねじ	センサ個数			センサ個数							
LX45□-B	XA□	□個	—	SENC3□H	SCB3-6	CBSST3-8	LBNR3	専用	血心ねじ M3-5(1個)	1個	2個	3個	1個	2個	3個					
LX45□-S	XB□	—	□個							5,500	8,800	12,200	5,800	9,100	12,500					
LX45□C-B	FA□	□個	—							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-S	FB□	—	□個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□-B	FAS□	□個	—							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□-S	FBS□	—	□個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□-B	XW1	1個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□-S	XW2	1個	2個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-B	XW3	2個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-S	FW1	1個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-B	FW2	1個	2個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-S	FW3	2個	1個							—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-S	FWS1	1個	2個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—						
LX45□C-S	FWS2	1個	2個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—						
LX45□C-S	FWS3	2個	1個	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—						

■フォトセンサタイプ(サンクス製)一セット部品仕様一

LX型式	フォトセンサ	センサレール部		センサ部(*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		¥基準単価 (L~440まで)			¥基準単価 (L490以上)											
		レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ 取得ねじ (1個)	センサ 取得ナット (1個)	ドグ (1個)	ドグ 取得ねじ	センサ個数			センサ個数											
LX45□-B	PM-L24	SENC3□H	SCB3-6	専用	SCB3-6 (2個) LBNR3 (2個)	SCB2-6 (2個)	M2小形丸平座金 (2個) M2スプリングワッシャー (2個)	専用	血心ねじ M2.6-4(1個)	SP□	1個	2個	3個	1個	2個	3個						
LX45□-S											4,900	7,500	10,200	5,200	7,800	10,500						
LX45□C-B											—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-S											—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-S											—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

■フォトセンサタイプ(オムロン製)一セット部品仕様一

LX型式	フォトセンサ	センサレール部		センサ部(*数量はセンサ付属1個の場合)		ドグ		¥基準単価 (L~440まで)			¥基準単価 (L490以上)											
		レール (1個)	取付ねじ (ピッチ+1個)	センサ 取得ねじ (1個)	センサ 取得ナット (1個)	ドグ (1個)	ドグ 取得ねじ	センサ個数			センサ個数											
LX45□-B	EE-SX911-R1M	SENC3□H	SCB3-6	専用	SCB3-6 (2個) LBNR3 (2個)	SCB2-6 (2個)	M3小形丸平座金 (2個)	専用	血心ねじ M2.6-4(1個)	OP□	1個	2個	3個	1個	2個	3個						
LX45□-S											4,700	7,300	9,800	5,000	7,600	10,100						
LX45□C-B											—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-S											—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
LX45□C-S											—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

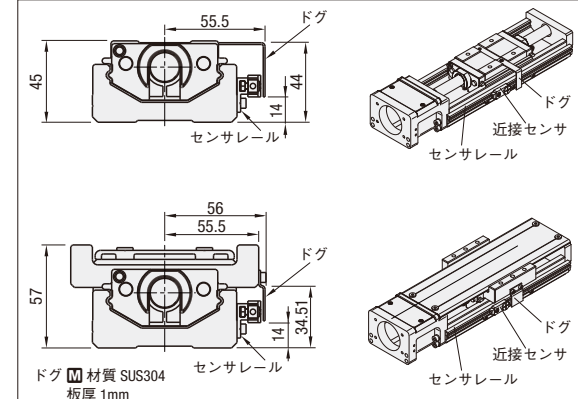
Alteration 追加工

型式: LX4510 - B1 - A4540 - 590 - XW1
LX4520C - B1 - A4560 - 340 - EP2

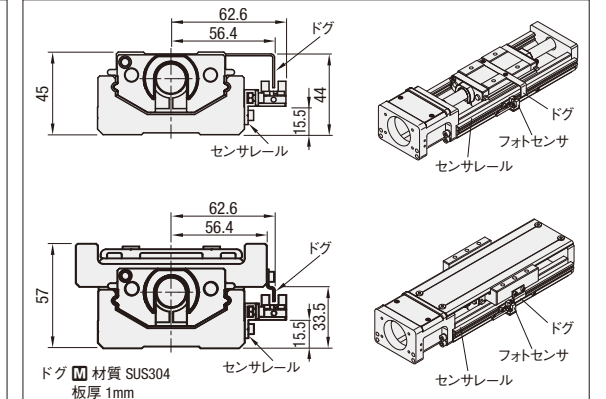
ブロック数: 1
モータアタッチメント: 1
ベース全長(L): 590
Code: XW1

Delivery 出荷日: 8 日発送

■近接センサタイプ取付図-サンクス製一



■フォトセンサタイプ取付図-サンクス製/オムロン製一



① サンクス製およびオムロン製のフォトセンサ外形寸法は同一寸法です。
② ご使用されるセンサの仕様は、各社のホームページ等でご確認ください。

■ご注意
・センサセット品は、LXアクチュエータ本体と同梱した状態で発送します。部品の組付けは、お客様にてお願いします。
・同梱された部品は、開梱後速やかにご確認をお願いします。細かい部品が数点ございますので、紛失される恐れがあります。商品のお取り扱いには、十分ご注意ください。

⑦ 単軸ロボット



■一軸アクチュエータLXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

■LX関連情報
 規格一覧 P.371 ~ P.374
 選定・寿命計算例 P.1949 ~ P.1952

◎CADデータフォルダ名: 07_Actuator

便利なセンサセット品もご用意。 P.388

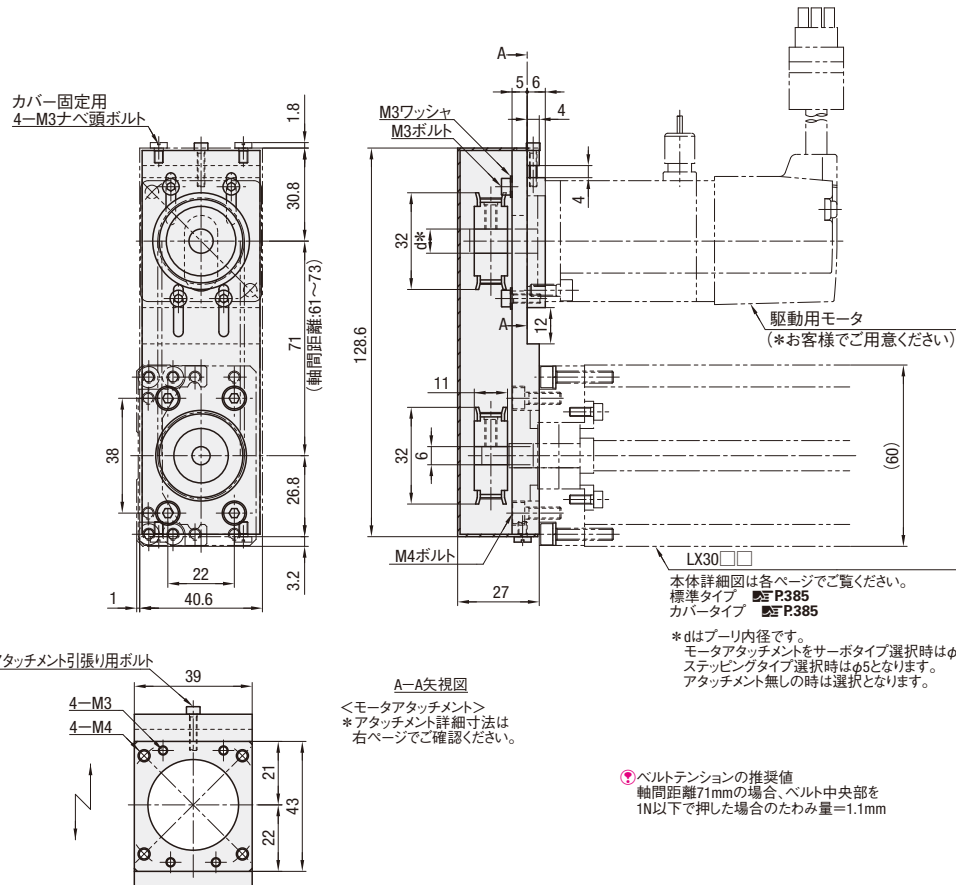


RoHS

仕様	
LX30	
標準・カバー	
ねじ径 (mm)	10
リード (mm)	5・10
精度	上級
A付属品	
①モータアタッチメント M鉄 S低温黒色クロムメッキ ②アタッチメント取付ねじ4本 M SUSXM7 ③ハイトルクタイミングプーリー 型式: HTPA44S2M060 ④ハイトルクタイミングベルト 型式: HTBN230S2M-60	

型式	標準グリース		潤滑ユニットMX付(標準グリース)	
	上級標準	上級カバー付	上級標準	上級カバー付
リード5	LXR3005	LXR3005C	LXR3005-MX	LXR3005C-MX
リード10	LXR3010	LXR3010C	LXR3010-MX	LXR3010C-MX

構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	カバー	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
材質	炭素鋼	SCM材	A5052	A5052	A6063	NBR	SCM415
表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	黒色アルマイト	-	-
硬度	高周波焼入れ HRC58~64	HRC58~62	-	-	-	-	HRC58~62



型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	取付寸法					詳細P385・386参照		
				A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数(N)		
(上級標準) LXR3005 LXR3010 (潤滑ユニットMX標準) LXR3005-MX LXR3010-MX	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2 *B2のとき L≧300	(サーボ) RA3038 RA3040 (ステッピング) RT3042	125	12.5	-	100	12.5	1	4	* (アタッチメント無し) N5 (プーリー内径φ8) N8 (プーリー内径φ8)	
			150	25	-	100	25	1	4		
			200	50	-	100	50	1	4		
			250	50	100	50	50	2	6		
			300	50	100	100	50	2	6		
			350	50	100	50	50	3	8		
			400	50	100	100	50	3	8		
			450	50	100	50	50	4	10		
			500	50	100	100	50	4	10		
			550	50	100	50	50	5	12		
600	50	100	100	50	5	12					

*アタッチメント無しは、モータアタッチメントと取付ねじが付属されません。

■有効ストローク・質量

ベース全長(L)	*有効ストローク								総質量(kg)				
	MX無				MX付				LXR30□□		LXR30□□C		
	B1	B2	S1	S2	B1	S1	B1	S1	S2	B1	B2	S1	S2
125	29	-	54.5	-	-	-	1.55	-	1.43	-	2.01	-	1.75
150	54	-	79.5	17	-	65.5	1.72	-	1.60	1.78	2.17	-	1.92
200	104	-	129.5	67	90	115.5	2.06	-	1.93	2.11	2.50	-	2.25
250	154	-	179.5	117	140	165.5	2.39	-	2.27	2.45	2.84	-	2.59
300	204	116	229.5	167	190	215.5	2.73	3.04	2.60	2.78	3.17	3.74	2.92
350	254	166	279.5	217	240	265.5	3.06	3.37	2.94	3.12	3.51	4.08	3.26
400	304	216	329.5	267	290	315.5	3.40	3.71	3.27	3.46	3.85	4.41	3.60
450	354	266	379.5	317	340	365.5	3.74	4.04	3.61	3.79	4.18	4.75	3.93
500	404	316	429.5	367	390	415.5	4.07	4.38	3.95	4.13	4.52	5.08	4.27
550	454	366	479.5	417	440	465.5	4.41	4.72	4.28	4.46	4.85	5.42	4.60
600	504	416	529.5	467	490	515.5	4.74	5.05	4.62	4.80	5.19	5.76	4.94

*有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。

◎潤滑ユニットMX付は+0.011kg



型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)
LXR3010C	B1	RA3040	600
LXR3005-MX	B1	RA3040	600



8 日発送

◎同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。



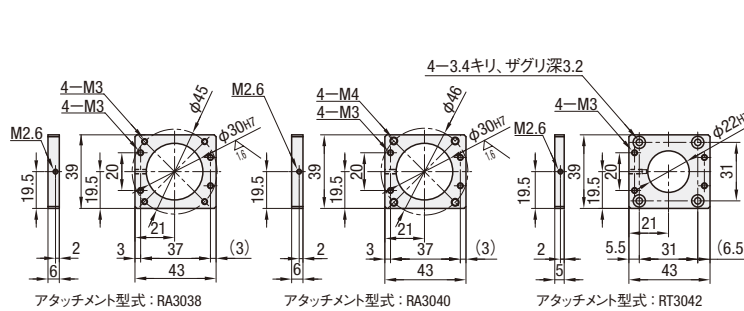
型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	(NBP)
LXR3010C	B1	RA3040	600	NBP



Alteration	Code	Spec.	¥/1Code
ベルト・プーリー無	NBP	セットから除外	-2,500

◎センサセット P.388

モータアタッチメント寸法図



■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	通孔モータ径		
RA3038	□38	Panasonic	MSMD-5A	50W	φ8		
			MSMA-5A	50W			
			MSMA-01	100W			
			SGMJN-A5	50W			
RA3040	□40	安川電機	SGMH-01	100W	φ8		
			HC-MFS053	50W			
		三菱電機	HC-MFS13	100W			
			Q1AA04005D	50W			
		山洋電気	Q1AA04010D	100W			
			R88M-W10030	100W			
		オムロン	φ40	キーエンス		MV-M05	50W
						SV-M005	50W
						MV-M10	100W
						SV-M10	100W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	通孔モータ径
RT3042	□42	オリエンタルモータ	UMK24*/PK24* UPK54*/PK54* AS46/ASC46	2相 5相 αβ方式	φ5

■精度基準

精度基準	L=400まで		L=400以上	
	上級	標準	上級	標準
位置決め精度 (mm)	0.06	0.1	0.06	0.1
バックラッシュ (mm)	0.02	0.02	0.02	0.02
繰返し位置決め精度 (mm)	±0.005	±0.005	±0.005	±0.005
走り平行度 (mm)	0.025	0.035	0.025	0.035
起動トルク (N・cm)	4			

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック種類	ブロック数	静的許容荷重 (N)			静的許容モーメント (N・m)		
		Ma	Mb	Mc	Ma	Mb	Mc
ロングブロック	B1	17218	126	126	387	387	387
ロングブロック	B2	34436	1515	1515	774	774	774
ショートブロック	S1	9271	63	63	208	208	208
ショートブロック	S2	18542	579	579	417	417	417

◎静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
 ◎静的許容モーメントに関してはP.371をご参照ください。

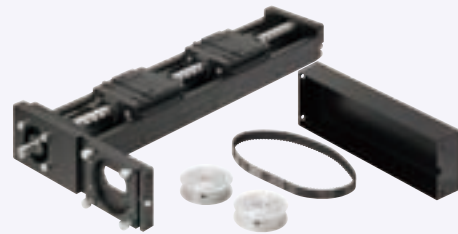


◎潤滑ユニットMX付の場合は下記価格表に加え、一律+¥3,500になります。

型式	上級タイプ ¥基準単価1~2台										モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
	L=125 (W=13のみ)	L=150	L=200	L=250	L=300	L=350	L=400	L=450	L=500	L=600				
LXR30□□-B1/S1-□	64,500	66,600	77,900	83,600	89,200	94,900	100,600	106,500	112,200	118,100	124,000	1	10	5
LXR30□□-B2/S2-□	-	76,800	88,100	93,800	99,400	105,100	110,800	116,700	122,400	128,300	134,100			
LXR30□□-C-B1/S1-□	68,800	71,000	82,400	88,100	93,700	99,400	105,000	110,900	116,700	122,500	128,300	2	10	10
LXR30□□-C-B2/S2-□	-	82,100	93,500	99,200	104,800	110,500	116,100	121,900	127,700	133,600	139,400			

◎カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

便利なセンサセット品もご用意。P.392

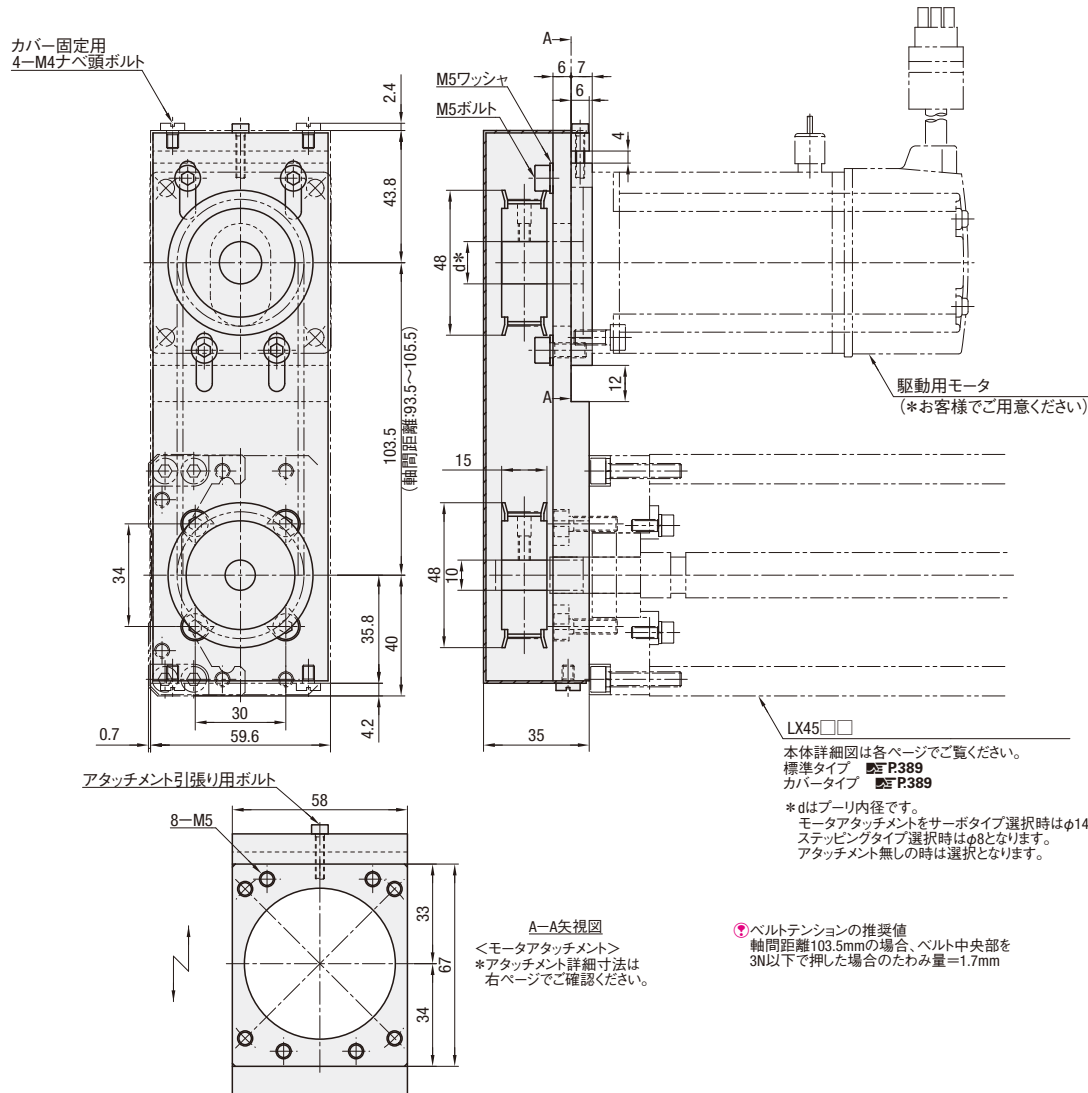


RoHS

仕様	
LX45	
標準・カバー	
ねじ径 (mm)	15
リード (mm)	10・20
精度	上級
付属品	
①モータアタッチメント M 鉄 S 低温黒色クロムメッキ SUSX7 ②アタッチメント取付ねじ4本 M SUSX7 ③ハイトルクタイミングプーリー 型式: HTPA44S3M100 ④ハイトルクタイミングベルト 型式: HTBN339S3M-100	

型式	標準グリース		潤滑ユニットMX付(標準グリース)	
	上級標準	上級カバー付	上級標準	上級カバー付
リード10	LXR4510	LXR4510C	LXR4510-MX	LXR4510C-MX
リード20	LXR4520	LXR4520C	LXR4520-MX	LXR4520C-MX

構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	カバー	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
材質	炭素鋼	SCM材	A5052	A5052	A6063	NBR	SCM415
表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	黒色アルマイト	-	-
硬度	高周波焼入れ HRC58~64	HRC58~62	-	-	-	-	HRC58~62



型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長 (L)	取付寸法				詳細P389・390参照	
				A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数(N)
(上級標準) LXR4510 LXR4520	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2	(サーボ) RA4560 (ステッピング) RT4560	340	70	100	100	70	2	6
				390	70	100	50	70	3
(潤滑ユニットMX標準) LXR4510-MX LXR4520-MX	ショートブロックタイプ (1個)S1 (2個)S2 *潤滑ユニット MX付は、B1/S1 のみ選択可	* (アタッチメント無し) N8 (プーリー内径φ8) N14 (プーリー内径φ14)	440	70	100	100	70	3	8
				490	70	100	50	70	4
(潤滑ユニットMXカバー付) LXR4510C-MX LXR4520C-MX			540	70	100	100	70	4	10
				590	70	100	50	70	5

*アタッチメント無しは、モータアタッチメントと取付ねじが付属されません。

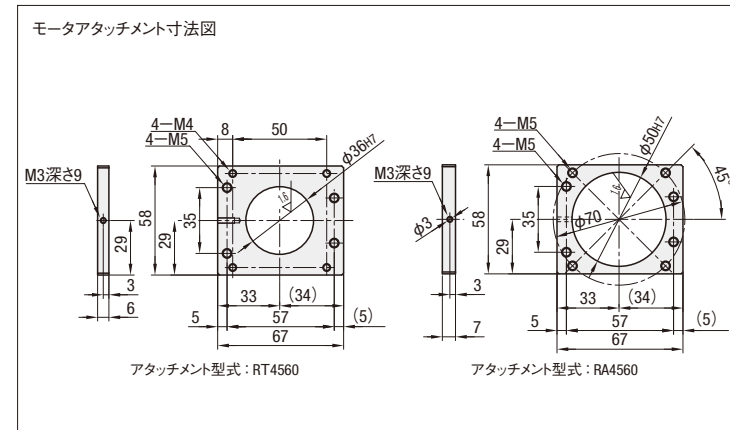
有効ストローク・質量

ベース全長 (L)	*有効ストローク								総質量 (kg)							
	MX無				MX付				LXR45□□				LXR45□□C			
	B1	B2	S1	S2	B1	S1	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2		
340	210.4	88.8	247.9	163.8	194.4	231.9	6.42	7.34	6.02	6.56	7.24	8.74	6.59	7.43		
390	260.4	138.8	297.9	213.8	244.4	281.9	7.02	7.94	6.63	7.16	7.88	9.38	7.22	8.06		
440	310.4	188.8	347.9	263.8	294.4	331.9	7.62	8.55	7.23	7.76	8.51	10.01	7.85	8.69		
490	360.4	238.8	397.9	313.8	344.4	381.9	8.22	9.15	7.83	8.36	9.14	10.64	8.49	9.33		
540	410.4	288.8	447.9	363.8	394.4	431.9	8.83	9.75	8.43	8.96	9.78	11.28	9.12	9.96		
590	460.4	338.8	497.9	413.8	444.4	481.9	9.43	10.35	9.04	9.57	10.41	11.91	9.75	10.59		

*有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。

型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長 (L)
LXR4510	B1	RA4560	540
LXR4510C-MX	B1	RA4560	540
型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長 (L)
LXR4510	B1	RA4560	540

Alteration	Code	Spec.	¥/1Code
ベルト・プーリー無	NBP	セットから除外	-3,500



精度基準

精度基準	上級
位置決め精度 (mm)	0.1
バックラッシュ (mm)	0.02
繰返し位置決め精度 (mm)	±0.005
走り平行度 (mm)	0.035
起動トルク (N・cm)	10

静的許容荷重・許容モーメント

ブロック種類	ブロック数	静的許容荷重 (N)			静的許容モーメント (N・m)		
		Ma	Mb	Mc	Ma	Mb	Mc
ロングブロック	B1	3244	291	291	972		
	B2	64882	3945	3945	1944		
ショートブロック	S1	17175	145	145	515		
	S2	34350	1444	1444	1029		

⑥静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
 ⑦静的許容モーメントに関してはP.371をご参照ください。



潤滑ユニットMX付の場合は下記価格表に加え、一律+¥4,300になります。

型式	上級タイプ ¥基準単価1~2台						モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
	L=340	L=390	L=440	L=490	L=540	L=590				
LXR45□□-B1/S1-□	117,700	127,000	136,300	145,700	155,100	164,400	サーボ	1	15	10
LXR45□□-B2/S2-□	126,700	136,000	145,300	154,700	164,100	173,400	ステッピング	2		
LXR45□□C-B1/S1-□	121,600	130,900	140,200	149,600	159,000	168,400	アタッチメント無し	1	20	
LXR45□□C-B2/S2-□	131,400	140,700	150,000	159,300	168,700	178,100		2		

⑧カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせていただきます。



8 日発送

⑨同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	適用モータ軸径
RA4560	□60	安川電機	SGMJV-02	200W	φ14
			SGMJV-04	400W	
			HC-MFS23	200W	
			HC-KFS23	200W	
		三菱電機	HC-MFS43	400W	
			HC-KFS43	400W	
			Q1AA06020D	200W	
		山洋電気	Q1AA06040D	400W	
			R88M-W20030	200W	
		オムロン	R88M-W40030	400W	
MV-M20	200W				
SV-M020	200W				
MV-M40	400W				
キーエンス	SV-M040	400W			

ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	適用モータ軸径
RT4560	□60	オリエンタルモーター	LPK56*/PK56*	5相	φ8

最高速度

最高速度 (mm/s)	
LXR4510□	550
LXR4520□	1110

⑩最高速度はボールねじの危険速度とDN値で算出された参考値です。モータの条件を考慮した保証値ではありません。

一軸アクチュエータ用 二軸固定ブラケット

● CADデータフォルダ名: 07_Actuator

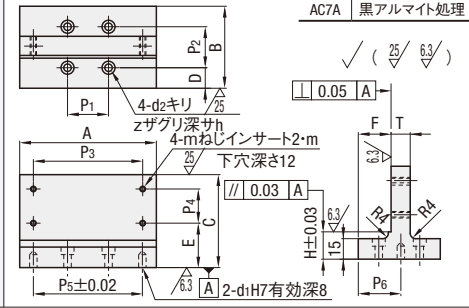
特長: お客様のご要望に応え、LXアクチュエータを組み合わせるブラケットを標準化しました。

■ X-Y軸仕様ブラケット

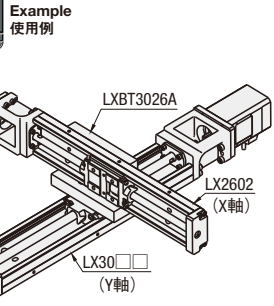


RoHS

LXBT



材質 AC7A 表面処理 黒アルマイト処理



型式		LX組合せ	A	B	C	D	E	F	T	H	P1	P2	P3	P4	P5	P6	d1	m	d2	z	h	¥基準単価
LXBT	3026A	30□□C/26□□(C)	112	53.5	75	12	35.5	20.5	15	23	30	80	25	70	26.5	4	M4	5.5	9.5	5.5	1~2コ	6,760
	3026B	30□□C/26□□(C)																			6,940	
	3030A	30□□C/30□□(C)																			6,760	
	3030B	30□□C/30□□(C)																			6,940	
	4530A	45□□C/30□□(C)																			8,230	
	4530B	45□□C/30□□(C)																			8,440	
4545A	45□□C/45□□(C)	8,230																				
4545B	45□□C/45□□(C)	8,440																				

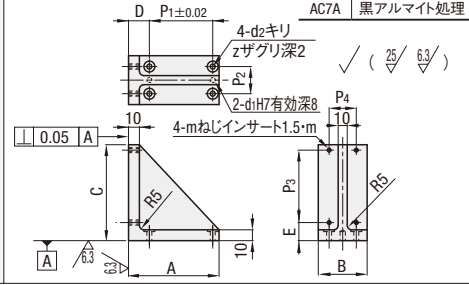
● LXBT□□□□AのY軸は標準タイプ、LXBT□□□□BのY軸はカバータイプに対応しております。 ● 表示数量超えは納期のお見積り

■ X-Z軸仕様ブラケット

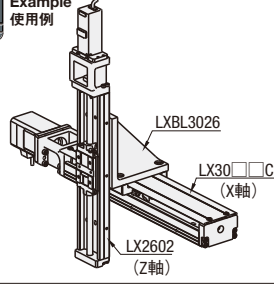


RoHS

LXBL



材質 AC7A 表面処理 黒アルマイト処理



型式		LX組合せ	A	B	C	D	E	P1	P2	P3	P4	m	d1	d2	z	¥基準単価
LXBL	3026	30□□C/26□□(C)	100	54	110	23	15	70	30	80	25	M4	4	5.5	12	7,030
	3030	30□□C/30□□(C)														7,030
	4530	45□□C/30□□(C)														9,560
	4545	45□□C/45□□(C)														9,560

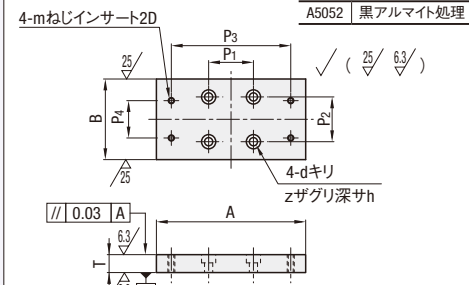
● LXBL□□□□のX軸はカバータイプのみ対応しております。 ● P1の公差はd1のみ適用となります。 ● 表示数量超えは納期のお見積り

■ X-Y軸水平仕様ブラケット

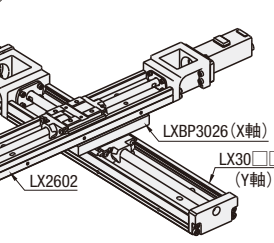


RoHS

LXBP



材質 A5052 表面処理 黒アルマイト処理



型式		LX組合せ	A	B	T	P1	P2	P3	P4	m	d	z	h	¥基準単価
LXBP	3026	30□□C/26□□(C)	100	54	12	30	30	80	25	M4	5.5	9.5	6	4,890
	3030	30□□C/30□□(C)												4,890
	4530	45□□C/30□□(C)												5,290
	4545	45□□C/45□□(C)												5,290

● LXBP□□□□のY軸は標準タイプのみ対応しております。 ● 表示数量超えは納期のお見積り

Order 注文例
 型式 LXBP3026

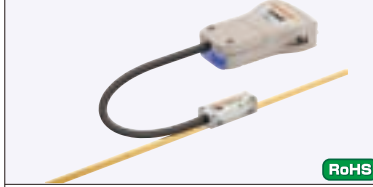
Delivery 出荷日
 ● LXBT・LXBL 在庫品 翌日出荷 P89

● LXBP 3 日発送
 ● 同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

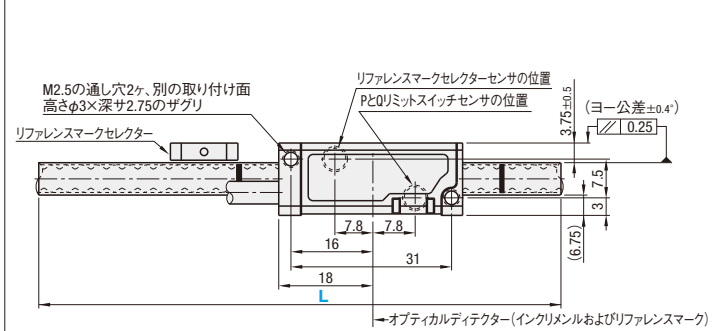
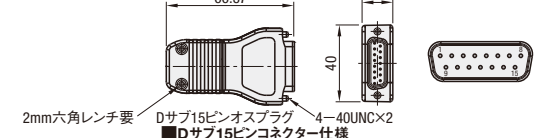
リニアエンコーダ(リニアスケール)

● CADデータフォルダ名: 07_Actuator

特長: 固定/取り付け方法は、ミスミホームページ(<http://jp.misumi-ec.com/ec/ItemDetail/10302275910.html>)でご確認ください。

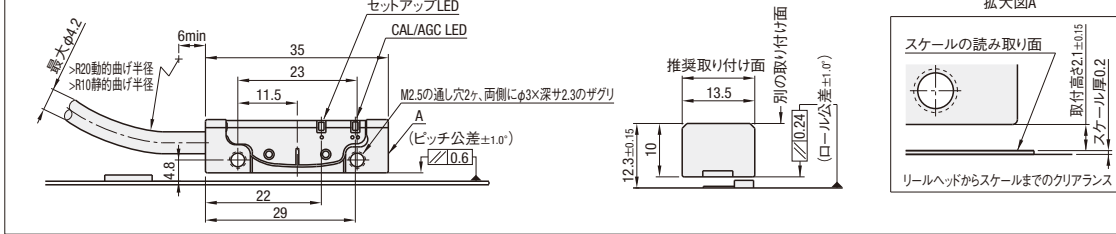


SRGH24XN(リードヘッド・スケール・リファレンスマーク・エンドクランプ・接着剤セット品)
SRGH24ZN
SRGH24YN



機能	出力タイプ	シグナル	ピンNo.
電力	-	5V電力	7
		5V感知	8
インクリメンタル信号	RS422A デジタル	A+	14
		A-	6
		B+	13
リファレンスマーク	RS422A デジタル	B-	5
		Z+	12
リミット	オープンコレクター	Z-	4
		P	11
セットアップ	-	Q	10
シールド	-	内部	未接続
		外部	ケース

*アラーム信号はトライステートとして出力します。



部品名	項目	仕様
リードヘッド	分解能	SRGH24XN=1μm、SRGH24ZN=0.5μm、SRGH24YN=0.1μm
	最高速度(m/s)	SRGH24XN=3.37(m/s)、SRGH24ZN=1.68(m/s)、SRGH24YN=0.338(m/s)
	カウンタークロック周波数の最低推奨値(MHz)	4MHz以上
	電源	DC5V±10% (<200mA)
	リップル	周波数最高500kHzで200mVpp
	温度	保管時-20~70℃ 動作時0℃~70℃
	湿度	動作時、最高相対湿度80%(結露なし)。保管時、最高相対湿度95%(結露なし)
	防水性能	T1000リードヘッド IP40、Tiインターフェース IP20
	加速	動作時500m/s² BS EN 60068-2-7:1993
	衝撃(非動作)	1000m/s²、6ms、1/2sine BS EN 60068-2-7:1993
	振動(動作)	55Hz~2000Hzで最大100m/s² BS EN 60068-2-6:1996
	質量	リードヘッド10g インターフェース100g ケーブル26g/m
	電磁波妨害適合性	BS EN 61326
	ケーブル	ダブルシールド式、外径最大4.2mm、屈曲寿命:曲げ半径20mmで20×10⁶サイクル以上
	ケーブル仕様	ケーブル長1.5m Dサブ15ピンオスプラグ付
電気統合	リードヘッドは、当該EMC標準にあわせて設計されていますが、EMCに準拠するには、正しい取り付けと遮断・アースに関する手順について必ず注意してください。	
スケール	タイプ	保護ラッカーコーティング剤を塗布し、両面テープを使用した反射性金メッキスチールテープ
	相手機材材質	熱膨張率が0~22μm/m/°Cまでの金属、セラミック、複合材(スチール、アルミニウム、セラミック等)
	線膨張率	スケールの両端をエポキシ接着剤で固定した状態で、機材の材質の熱膨張率と等しくなります。(完全硬化には24時間かかります。)
両端固定方式		エポキシ接着剤を使用したエポキシ接着剤固定のエンドクランプ方式。温度範囲-20~50℃でスケール両端の移動は1μm未満。
	操作仕様	温度:-10~120℃ 湿度:相対湿度80%(結露なし)
リファレンスマーク	タイプ	スケール上50mm間隔に刻まれた黒線からリファレンスアクチュエータを使い1箇所選択。
	繰り返し再現性	出力はインクリメンタル信号と同期。 位置:繰り返し再現性(単一方向のみ)は、取り付け温度±20℃で維持されます。 磁場:一定±0.02Tまたは変動±7.5T/s

型式	スケール全長L 指定100mm単位	¥基準単価1~4コ						
		L200~300	L400~600	L700~900	L1000~1200	L1300~1500	L1600~1800	L1900~2000
SRGH24XN	200~2000	88,400	101,700	115,100	128,500	141,900	155,200	168,600
SRGH24ZN	200~2000	92,400	105,800	119,200	132,600	146,000	159,400	172,800
SRGH24YN	200~2000	110,000	123,400	136,900	150,300	163,700	177,100	190,500

Order 注文例
 型式 SRGH24XN - L 800

Alteration 追加加工
 型式 SRGH24XN - 800 - NR

Delivery 出荷日
 5 日発送

Alterations	Code	Spec.	¥/1Code
リファレンスマーク無し	NR	セットから除外	-2,000
エンドクランプ無し	NE	セットから除外	-2,000
接着剤無し	NB	セットから除外	-1,000

7 単軸ロボットアクチュエータ

一軸アクチュエータLX モータ付タイプ 概要

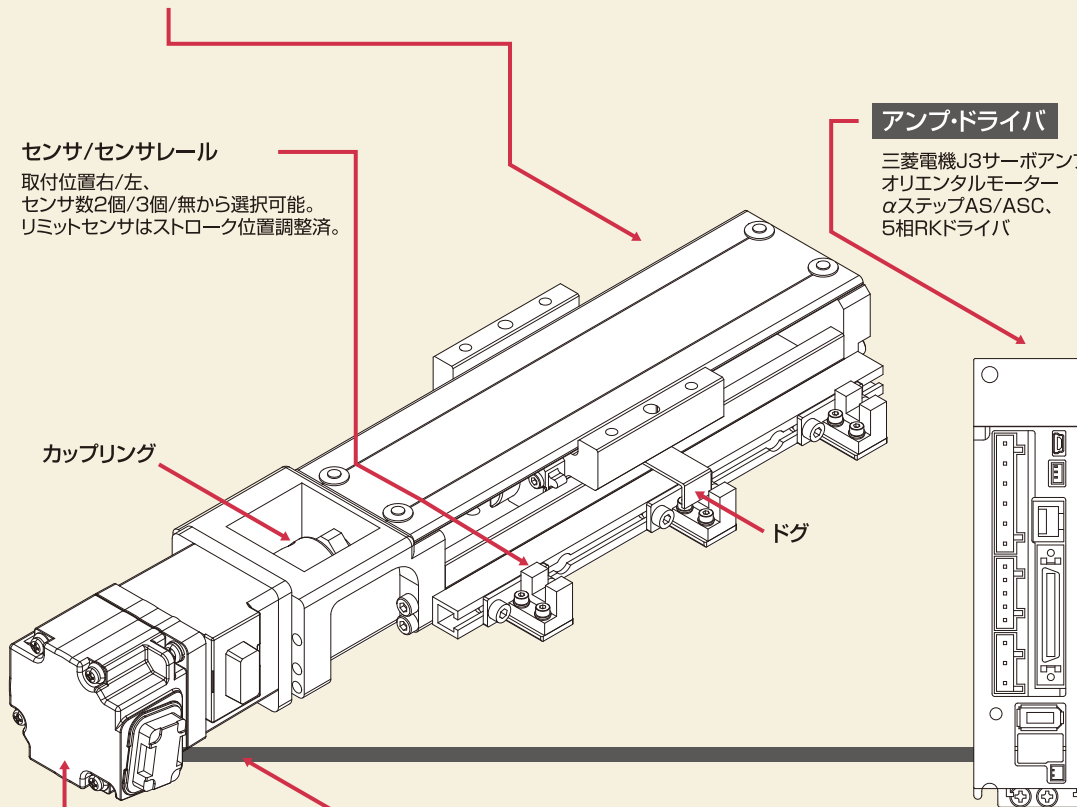
高精度一軸アクチュエータLXにモータ等周辺部品をアセンブリ

- 高精度** 精度等級は精密級を採用。繰返し位置決め精度±3μm。
- 設計・組立工数削減** モータ等周辺部品を組み込み精度検査後出荷(検査成績書付)。
- モータバリエーション** 三菱電機(ACサーボ)・オリエントルモーター(ステッピング)を選択可能。アンプ・ドライバもセット。上位制御装置はお客様にて自由に組合せ。



更に、8日目発送の短納期を実現!
設備設計の工数削減を強力にサポート

一軸アクチュエータLX精密級 標準タイプ/カバータイプの2タイプ

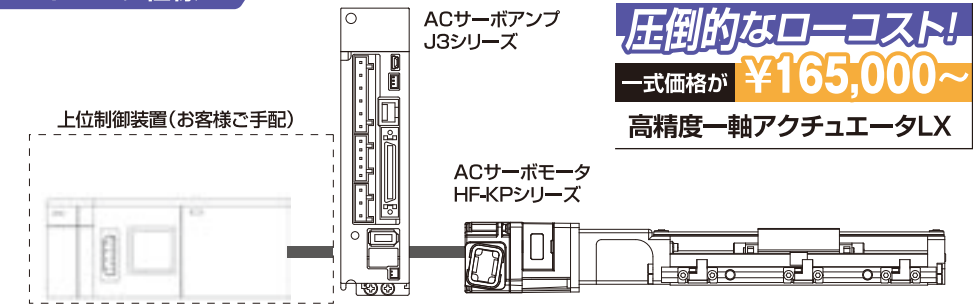


モータ
ACサーボモータ : 三菱電機 50W/100W/400W
ステッピングモータ : オリエントルモーター αステップAS/ASCシリーズ 5相RKシリーズ

スペック一覧

三菱電機ACサーボモータ仕様

■システム構成図



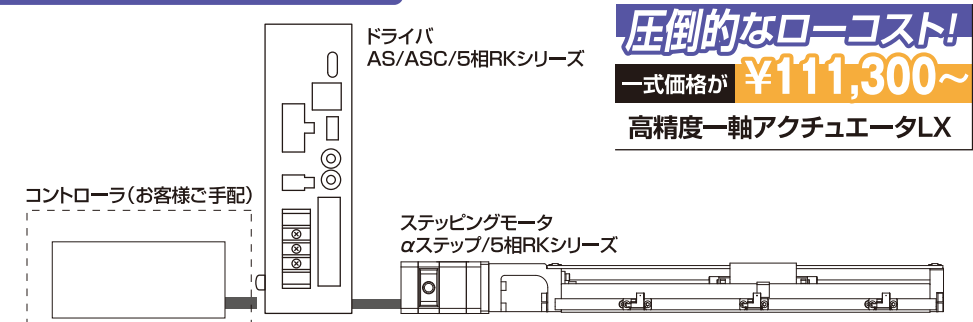
■スペック

アクチュエータ	モータ	モータ出力	アンプ	繰返し位置決め精度(mm)	可搬質量(kg)		最高速度(mm/sec)		ストローク(mm)	掲載ページ
					水平	垂直	水平	垂直		
LXM2001	HF-KP053(B)	50W	MR-J3-10A	±0.003	15	2	50	50	30~130 (50ピッチ)	P401・402
LXM2005					10	2	250	250		
LXM2602					20	5	100	100		
LXM2605					18	5	250	250		
LXM3005	HF-KP13(B)	100W	MR-J3-10A		32	8	235	250	60~210 (50ピッチ)	P403・404
LXM3010					24	8	450	400		
LXM4510					40	16	400	375		
LXM4520					24	16	450	450		
LXM4510	HF-KP43(B)	400W	MR-J3-40A		40	16	400	375	200~450 (50ピッチ)	P405・406
LXM4520					24	16	450	450		

*可搬質量、最高速度は、検証による参考値であり駆動条件により異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離:各25mm、LXM3010・LXM4520は加減速距離:各50mm

オリエントルモータステッピングモータ仕様

■システム構成図



■スペック

アクチュエータ	モータドライバセット	モータ出力	繰返し位置決め精度(mm)	可搬質量(kg)		最高速度(mm/sec)		ストローク(mm)	掲載ページ				
				水平	垂直	水平	垂直						
LXM2001	ASC36AK AS46AA/MA RK545AA/AMA	αステップ 5相	±0.003	15	2	30	-	30~130 (50ピッチ)	P401・402				
LXM2005	ASC36AK AS46AA/MA RK545AA/AMA	αステップ 5相				10	2			45	50		
LXM2602	ASC36AK AS46AA/MA RK545AA/AMA	αステップ 5相								20	5	40	35
LXM2605	ASC36AK AS46AA/MA RK545AA/AMA	αステップ 5相										18	5
LXM3005	AS66AAE/MAE RK545AA/AMA RK566AAE/MAE	αステップ 5相		32	8			200	225				
LXM3010	AS66AAE/MAE RK545AA/AMA RK566AAE/MAE	αステップ 5相				24	8	120	115				
LXM4510	AS66AAE/MAE RK566AAE/MAE	αステップ 5相						40	16	45	-		
LXM4520	AS66AAE/MAE RK566AAE/MAE	αステップ 5相								24	16	90	90
				24	16							55	45
						24	16					100	-
								24	16			175	175
										24	16	105	80
			24	16	160							150	
					24	16	175					160	
							24	16	90			70	
									24	16	150	140	
			24	16							250	200	
					24	16					275	275	
							24	16			135	10	
									24	16	210	45	
			24	16							200	175	
					24	16					165	25	
							24	16			300	200	
									24	16	255	10	

*可搬質量、最高速度は、検証による参考値であり駆動条件により異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離:各25mm、LXM3010・LXM4520は加減速距離:各50mm

一軸アクチュエータ LX20モータ付 標準/カバータイプ

■一軸アクチュエータモータ付専用 技術問合せ窓口
 駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
 TEL: 0120-343-559
 FAX: 0120-343-588
 受付時間: 月~金(祝日等除く)
 9:00~12:00 13:00~17:00

●CADデータフォルダ名: 07_Actuator

●モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組み、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様 オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様 **RoHS** ■構成部品

ケーブル アンプ ケーブル ドライバ

アクチュエータ本体(モータ付) アクチュエータ本体(モータ付)

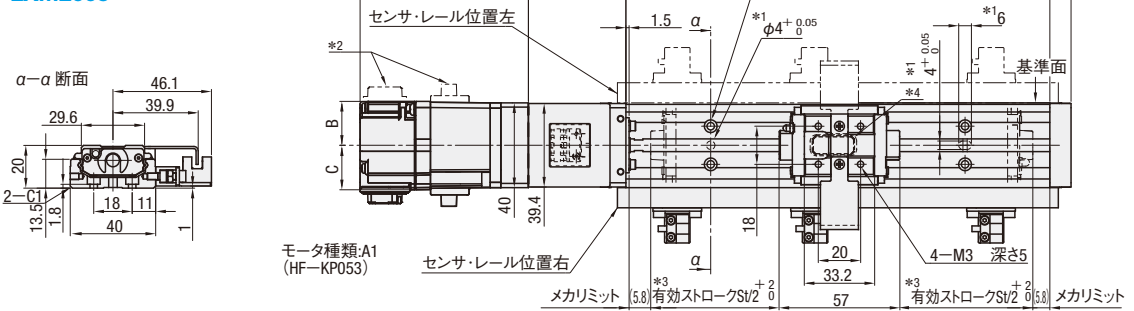
■構成部品
 アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
 付属品: アンプ・ドライバ取扱説明書

■アクチュエータ本体

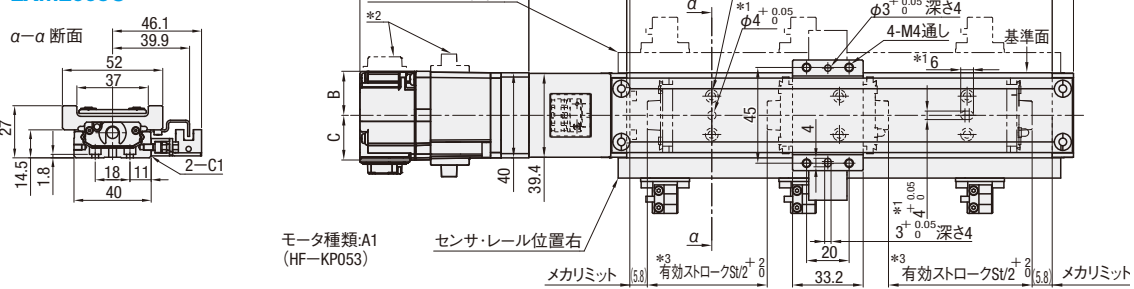
ベース	ブロック
材質	炭素鋼 SCM材
表面処理	低温黒色クロムメッキ
硬度	高周波焼入れ HRC58~64 HRC58~62

アンプ・ドライバ仕様: P409~411
 ケーブル仕様: P412

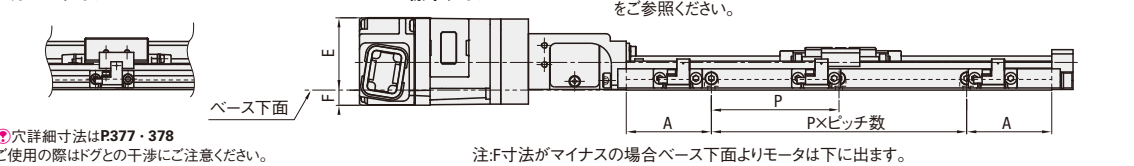
LXM2001 LXM2005



LXM2001C LXM2005C



カバータイプ



■基本仕様表

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm)	平行度(mm)	バックラッシュ(mm)	静的許容モーメント(N・m)		
							Ma	Mb	Mc
LXM2001	1	φ6 (研削)	±0.003	0.02	0.01	0.003	27	27	93
LXM2005	5								
LXM2001C	1								
LXM2005C	5								

*静的許容モーメントに関しては、P371をご参照ください。

■制御一覧表

メーカー名	選択	モータ	モータ種類			アンプ/ドライバ種類			モータ・ドライバメーカーセット型番	
			メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注1)	質量(kg)	選択	電源		メーカー型番
三菱電機	A1	ACサーボ	HF-KP053	50W	無	0.35	有: AM10 無: N(注2)	AC200V	MR-J3-10A (汎用Aタイプ)	-
	A1B		HF-KP053B		有	0.65				
オリエンタルモーター	T1	ステッピング	ASM36AK	αステップ	無	0.22	有: D1 無: D2	DC24V	ASD10B-K	ASC36AK
	T2		ASM46AA		有	0.5			ASD13A-A	AS46AA
	T2B		ASM46MA		有	0.6			ASD13A-A	AS46MA
	T4		PK545AW	無	0.4	RKD507-A			RK545AA	
	T4B		PK545AWM	有	0.52	RKD507M-A			RK545AMA	
				5相						

●表示数量超えは納期お見積り

■可搬質量・最高速度 相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg)		最高速度(mm/sec)	
			水平	垂直	水平	垂直
LXM2001 LXM2001C	三菱電機	A1(B)	2	50	50	
		T1	-	30	-	
	オリエンタルモーター	T2(B)	2	45	50	
		T4(B)	-	40	35	
LXM2005 LXM2005C	三菱電機	A1(B)	2	250	250	
		T1	-	125	-	
	オリエンタルモーター	T2(B)	2	200	225	
		T4(B)	-	120	115	

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
 *水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
 *加減速距離: 各25mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量表

型式	仕様項目	ベース全長 L(mm)		
		100	150	200
LXM2001 LXM2005 LXM2001C LXM2005C	有効ストロークSt	30	80	130
	A	20	15	40
	P	60	60	60
	ピッチ数	1	2	2
	穴数 N	4	6	6
標準タイプ	本体質量 (kg)	0.67	0.81	0.94
カバータイプ	本体質量 (kg)	0.69	0.63	0.95

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択					
	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注3)	センサ数(注4)	センサ・レール位置	ベース全長 L(mm)
LXM2001 LXM2005 LXM2001C LXM2005C	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m): 3 無: N	2個: 2 3個: 3 無: N	右: R 左: L	100~200 (50ピッチ)

Order 注文例 型式 モータ種類 アンプ/ドライバ種類 ケーブル センサ数 センサ・レール位置 ベース全長 L

LXM2001 A1 AM10 3 3 R 200

Price 価格 価格は、アクチュエータ本体+制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
 <例>注文型式がLXM2001-A1-AM10-3-3-R-200の場合
 ¥158,400(アクチュエータ本体+制御価格)+¥8,100(ケーブル価格)+¥2,800(センサ価格)→購入価格=¥169,300

■アクチュエータ本体+制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1~2台		
			L=100	L=150	L=200
LXM2001 LXM2005	A1	AM10	154,100	156,300	158,400
	A1B		174,500	176,700	178,800
	A1	N	100,100	102,400	104,600
	A1B		121,500	123,900	126,100
	T1	D1	111,800	114,000	116,000
	T2		133,100	135,300	137,400
	T2B	D2	152,600	154,800	156,900
	T4		106,200	108,400	110,400
	T4B	D6	124,300	126,500	128,600
	A1		AM10	159,300	161,500
A1B	179,700	181,900		184,000	
LXM2001C LXM2005C	A1	N	105,300	107,600	109,800
	A1B		126,700	129,100	131,300
	T1	D1	117,000	119,200	121,200
	T2		138,300	140,500	142,600
	T2B	D2	157,800	160,000	162,100
	T4		111,400	113,600	115,600
	T4B	D6	129,500	131,700	133,800

Delivery 出荷日 8 日目発送

- 同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。
- ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価	
	有(3m)	無
A1	8,100	0
A1B	11,300	
T1	10,000	
T2(B)	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

7 単軸ロボットアクチュエータ

一軸アクチュエータ LX26モータ付 標準/カバータイプ

■一軸アクチュエータモータ付専用 技術問合せ窓口
 駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
 TEL: 0120-343-559
 FAX: 0120-343-588
 受付時間: 月~金(祝日等除く)
 9:00~12:00 13:00~17:00

●CADデータフォルダ名: 07_Actuator

●モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組み込み、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

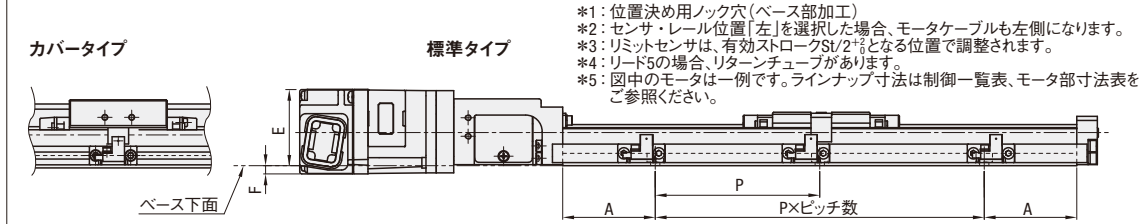
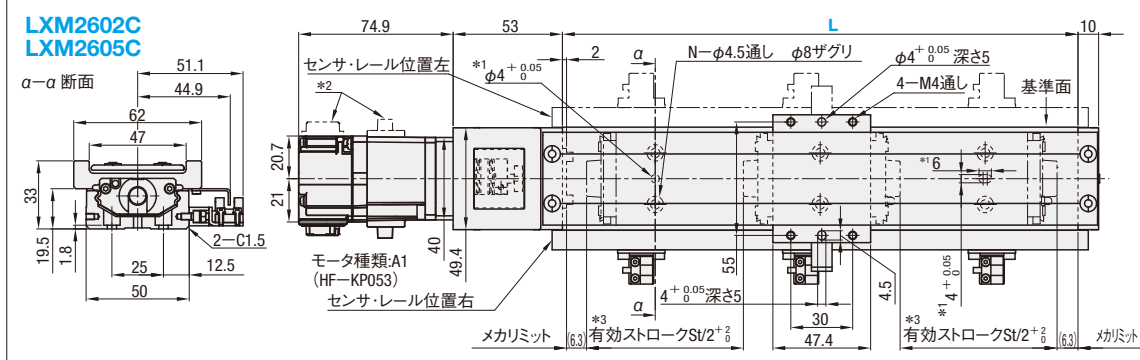
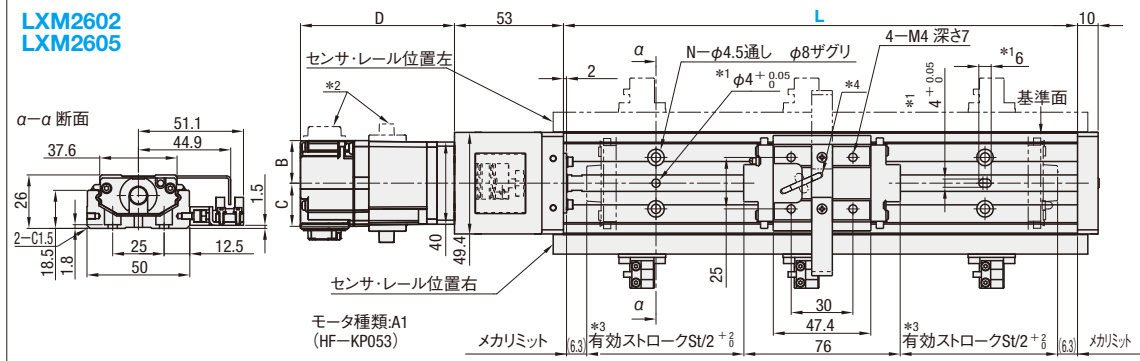
三菱電機製ACサーボモータ仕様 オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様 **RoHS**

■構成部品
 アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
 付属品: アンプ・ドライバ取扱説明書

■アクチュエータ本体

ベース	ブロック
材質	炭素鋼 SCM材
表面処理	低温黒色クロムメッキ
硬度	高周波焼入れ HRC58~64 HRC58~62

アンプ・ドライバ仕様 **P409~411**
 ケーブル仕様 **P412**



●基本仕様表

型式	リード (mm)	ボールねじ径 (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	位置決め精度 (mm)	平行度 (mm)	バックラッシュ (mm)	静的許容モーメント (N・m)		
							Ma	Mb	Mc
LXM2602	2	φ8 (研削)	±0.003	0.02	0.01	0.003	70	70	225
LXM2605	5								
LXM2602C	2								
LXM2605C	5								

*静的許容モーメントに関しては、P371をご参照ください。

■制御一覧表

メーカー名	選択	モータ	モータ種類			アンプ/ドライバ種類			モータ・ドライバ	
			メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注1)	質量(kg)	電源	メーカー型番		メーカーセット型番
三菱電機	A1	ACサーボ	HF-KP053	50W	無	0.35	有: AM10 無: N(注2)	AC200V	MR-J3-10A (汎用Aタイプ)	-
	A1B		HF-KP053B	50W	有	0.65		DC24V	ASD10B-K	ASC36AK
オリエンタルモーター	T1	ステッピング	ASM36AK	αステップ	無	0.22	有: D1 無: D2	単相 AC100V	ASD13A-A	AS46AA
	T2		ASM46AA		有	0.5			ASD13A-A	AS46AA
	T2B		ASM46MA	有	0.6	ASD13A-A			AS46MA	
	T4		PK545AW	無	0.4	RKD507-A			RK545AA	
	T4B	PK545AWM	5相	有	0.52	D6	RKD507M-A	RK545AMA		

■可搬質量・最高速度 相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg)		最高速度(mm/sec)	
			水平	垂直	水平	垂直
LXM2602 LXM2602C	三菱電機	A1(B)	20	5	100	100
		T1		-	45	-
		T2(B)		5	90	90
		T4(B)		5	55	45
LXM2605 LXM2605C	三菱電機	A1(B)	18	5	250	250
		T1		-	100	-
		T2(B)		5	175	175
		T4(B)		5	105	80

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
 *水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
 *加減速距離: 各25mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量表

型式	仕様項目	ベース全長 L (mm)			
		150	200	250	300
LXM2602 LXM2605 LXM2602C LXM2605C	有効ストロークSt	60	110	160	210
	A	35	20	45	30
	P	80	80	80	80
	ピッチ数	1	2	2	3
	穴数 N	4	6	6	8
標準タイプ	本体質量 (kg)	1.08	1.30	1.51	1.73
カバータイプ	本体質量 (kg)	1.27	1.49	1.71	1.93

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

*注1) 垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
 *注2) アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。
 *注3-1) ケーブル「有」を選択した場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様P412
 *注3-2) 3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP412掲載品から別途ご手配ください。
 *注4-1) センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
 *注4-2) センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要となります。センサの詳細は、P.1790のFPML24をご参照ください。
 *注5) 三菱電機製アンプ用ソフトウェアは弊社Webサイト <http://jp.misumi-ec.com/ec/ItemDetail/10301983470.html> をご参照ください。

■ケーブル構成表

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A1	1本	-	1本
	A1B	SVPM-J3HF1-B-3-02S	1本 SVPM-J3HF1-B-3-02S	SVEM-J3HF1-B-3
オリエンタルモーター	T1	1本	-	-
	T2	STPO-AS1-B-3	お客様ご手配	-
	T4	1本 STPO-RK1-A-3	-	-
	T4B	1本 STPO-RK2-A-3	-	-

■選択

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注3)	センサ数(注4)	センサ・レール位置	ベース全長 L (mm)
LXM2602 LXM2605 LXM2602C LXM2605C	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m): 3 無: N	2個: 2 3個: 3 無: N	右: R 左: L	150~300 (50ピッチ)

Order 注文例 型式 - モータ種類 - アンプ/ドライバ種類 - ケーブル - センサ数 - センサ・レール位置 - ベース全長 L
 LXM2602 - A1 - AM10 - 3 - 3 - R - 300

Price 価格 価格は、アクチュエータ本体+制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
 <例>注文型式がLXM2602-A1-AM10-3-3-R-200の場合
 ¥164,300(アクチュエータ本体+制御価格)+¥8,100(ケーブル価格)+¥2,800(センサ価格)→購入価格=¥175,200

■アクチュエータ本体+制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1~2台			
			L=150	L=200	L=250	L=300
LXM2602 LXM2605	A1	AM10	162,100	164,300	166,200	168,200
	A1B		182,600	184,800	186,700	188,700
	A1		108,000	110,300	112,300	114,500
	A1B		129,400	131,800	133,800	136,000
	T1	D1	119,700	121,800	123,700	125,800
	T2		141,000	143,200	145,100	147,100
	T2B		160,600	162,800	164,700	166,700
	T4		114,000	116,100	118,000	120,100
T4B	D6	132,200	134,400	136,200	138,300	
LXM2602C LXM2605C	A1	AM10	167,300	169,500	171,400	173,400
	A1B		187,800	190,000	191,900	193,900
	A1		113,200	115,500	117,500	119,700
	A1B		134,600	137,000	139,000	141,200
	T1	D1	124,900	127,000	128,900	131,000
	T2		146,200	148,400	150,300	152,300
	T2B		165,800	168,000	169,900	171,900
	T4		119,200	121,300	123,200	125,300
T4B	D6	137,400	139,600	141,400	143,500	

①表示数量超えは納期お見積り

Delivery 出荷日 8 日発送

●同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。
 ●ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■ケーブル価格

モータ種類	有(3m)	¥基準単価
A1	8,100	0
A1B	11,300	
T1	10,000	
T2(B)	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

⑦ 単軸ロボットアクチュエータ

一軸アクチュエータ LX30モータ付 標準/カバータイプ

④モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドッグを組み、精度検査して出荷します。(検査成績書付)



三菱電機製ACサーボモータ仕様 オリエンタルモーター製ステップモータ仕様

ケーブル アンプ ケーブル ドライバ

アクチュエータ本体(モータ付)

アクチュエータ本体(モータ付)

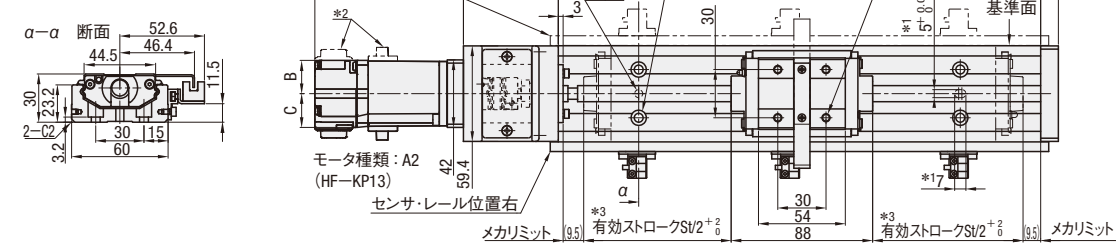
●RoHS ●構成
 アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
 付属品: アンプ・ドライバ取扱説明書

■アクチュエータ本体

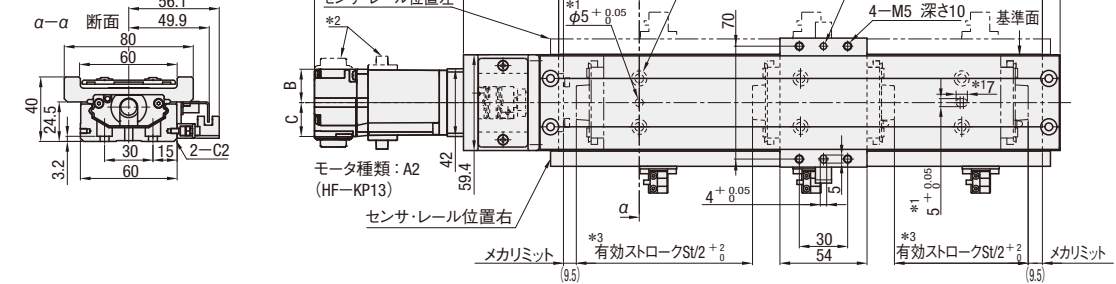
項目	ベース	ブロック
材質	炭素鋼	SCM材
表面処理	低温黒色クロムメッキ	
硬度	高周波焼入れ HRC58~64	HRC58~62

アンプ・ドライバ仕様 ■P409~411
 ケーブル仕様 ■P412

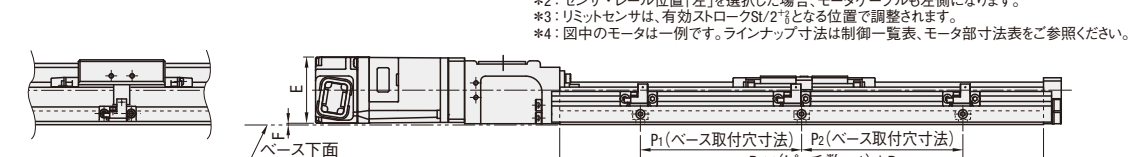
LXM3005 LXM3010



LXM3005C LXM3010C



カバータイプ



⑤穴詳細寸法はP377・378

ご使用の際はドッグとの干渉にご注意ください。

注:F寸法がマイナスの場合ベース下面よりモータは下に出来ます。

基本仕様表

型式	リード (mm)	ボールねじ径 (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	位置決め精度 (mm)		平行度 (mm)		バックラッシュ (mm)	静的許容モーメント (N・m)		
				L=400以下	L=450以上	L=400以下	L=450以上		Ma	Mb	Mc
LXM3005	5	φ10 (研削)	±0.003	0.02	0.025	0.01	0.015	0.003	126	126	387
LXM3010	10										
LXM3005C	5										
LXM3010C	10										

*静的許容モーメントに関しては、P371をご参照ください。

制御一覧表

メーカー名	選択	モータ	モータ種類			アンプ/ドライバ種類			モータ・ドライバ		
			メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注1)	質量 (kg)	選択	電源	メーカー型番	メーカーセット型番	
三菱電機	A2	ACサーボ	HF-KP13	100W	無	0.56	有: AM10	AC200V	MR-J3-10A	-	
	A2B		HF-KP13B		有	0.86	無: N(注2)				
	T2		ASM46AA	aステップ		0.5	D2		ASD13A-A	AS46AA	
	T3		ASM66AAE			0.85	D3		ASD24A-A	AS66AAE	
オリエンタルモーター	T2	ステップ	PK545AW	5相	無	0.4	D4	RKD507-A	RK545AA		
	T3		PK566AE			0.8	D5	RKD514L-A	RK566AAE		
	T4		ASM46MA	aステップ		0.6	D2	ASD13A-A	AS46MA		
	T5		ASM66MAE			1.1	D3	ASD24A-A	AS66MAE		
	T2B		PK545AWM	5相	有	0.52	D6	RKD507M-A	RK545AAMA		
	T3B		PK566AEM			1.1	D7	RKD514LM-A	RK566AAE		
	T4B										
	T5B										

③ CADデータフォルダ名: 07_Actuator

可搬質量・最高速度 相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	
			水平	垂直	水平	垂直
LXM3005 LXM3005C	三菱電機	A2 (B)	32	8	235	250
		T2 (B)			160	150
	オリエンタルモーター	T3 (B)			175	160
		T4 (B)			90	70
LXM3010 LXM3010C	三菱電機	A2 (B)	24	8	450	400
		T2 (B)			250	200
	オリエンタルモーター	T3 (B)			275	275
		T4 (B)			135	10
		T5 (B)			210	45

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び最高速度は異なります。
 *水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
 *加減速距離: 各25mm、LXM3010は加減速距離: 各50mm。

寸法・アクチュエータ本体質量表

型式	仕様項目	ベース全長 L (mm)									
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LXM3005 LXM3010 LXM3005C LXM3010C	有効ストローク	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490
	A	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	P1	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100
	P2	100	100	50	100	50	100	50	100	50	100
	ピッチ数	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
	穴数 N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
標準タイプ	本体質量 (kg)	1.64	1.99	2.32	2.67	3.01	3.36	3.70	4.04	4.39	4.73
カバータイプ	本体質量 (kg)	2.09	2.43	2.78	3.12	3.47	3.82	4.16	4.50	4.84	5.19

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサ3個・ドッグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。
 *ピッチ数は、標準タイプは150mm、カバータイプは150mmと異なります。
 *ベース全長 L は、標準タイプは150mm、カバータイプは150mmと異なります。

型式	選択					ベース全長 L (mm)
	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル (注3)	センサ数 (注4)	センサ・レール位置	
LXM3005 LXM3010 LXM3005C LXM3010C	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m): 3 無: N	2個: 2 3個: 3 無: N	右: R 左: L	150~600 (50ピッチ)

Order 注文例: 型式 - モータ種類 - アンプ/ドライバ種類 - ケーブル - センサ数 - センサ・レール位置 - ベース全長 L
 LXM3005 - A2 - AM10 - 3 - 3 - R - 600



Price 価格は、アクチュエータ本体+制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
 <例>注文型式がLXM3005-T2-D2-3-3-R-400の場合
 ￥165,000(アクチュエータ本体+制御価格)+￥10,000(ケーブル価格)+￥2,800(センサ価格)
 →購入価格=￥177,800

アクチュエータ本体+制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1~2台										
			L=150	L=200	L=250	L=300	L=350	L=400	L=450	L=500	L=550	L=600	
LXM3005 LXM3010	A2	AM10	172,400	176,900	178,800	180,700	184,200	187,700	189,900	192,000	194,200	196,500	
			A2B	193,000	197,500	199,400	201,300	204,800	208,300	210,500	212,600	214,900	217,100
	A2	N	118,000	122,800	124,900	126,900	130,600	134,400	136,800	139,000	141,400	143,800	
			A2B	139,500	144,300	146,400	148,400	152,100	155,900	158,300	160,500	162,900	165,300
	LXM3005C LXM3010C	T2	D2	149,700	154,200	156,100	158,000	161,500	165,000	167,200	169,300	171,500	173,800
				T3	163,300	167,800	169,800	171,600	175,200	178,700	180,900	183,000	185,200
		T4	D4	122,400	126,900	128,900	130,700	134,200	137,800	140,000	142,100	144,300	146,500
				T5	136,100	140,600	142,500	144,400	147,900	151,400	153,600	155,700	157,900
		T2B	D2	169,400	173,800	175,800	177,700	181,200	184,700	186,900	189,000	191,200	193,500
				T3B	181,900	186,400	188,400	190,200	193,700	197,300	199,500	201,600	203,800
		T4B	D6	140,800	145,200	147,200	149,100	152,600	156,100	158,300	160,400	162,600	164,900
	T5B			156,700	161,200	163,200	165,000	168,500	172,000	174,300	176,400	178,600	180,800
	LXM3005C LXM3010C	A2	AM10	177,600	182,100	184,000	185,900	189,400	192,900	195,100	197,200	199,400	201,700
				A2B	198,200	202,700	204,600	206,500	210,000	213,500	215,700	217,800	220,100
		A2	N	123,200	128,000	130,100	132,100	135,800	139,600	142,000	144,200	146,600	149,000
A2B				144,700	149,500	151,600	153,600	157,300	161,100	163,500	165,700	168,100	170,500
LXM3005C LXM3010C		T2	D2	154,900	159,400	161,300	163,200	166,700	170,200	172,400	174,500	176,700	179,000
				T3	168,500	173,000	175,000	176,800	180,400	183,900	186,100	188,200	190,400
		T4	D4	127,600	132,100	134,100	135,900	139,400	143,000	145,200	147,300	149,500	151,700
				T5	141,300	145,800	147,700	149,600	153,100	156,600	158,800	160,900	163,100
		T2B	D2	174,600	179,000	181,000	182,900	186,400	189,900	192,100	194,200	196,400	198,700
				T3B	187,100	191,600	193,600	195,400	198,900	202,500	204,700	206,800	209,000
		T4B	D6	146,000	150,400	152,400	154,300	157,800	161,300	163,500	165,600	167,800	170,100
T5B				161,900	166,400	168,400	170,200	173,700	177,200	179,500	181,600	183,800	186,000

⑥ 表示数量超えは納期お見積り

Delivery 出荷日 8 日目発送

⑦ 同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

⑧ ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価	
	有(3m)	無
A2	8,100	0
A2B	11,300	
T2 (B)	10,000	
T3	10,000	
T3B	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	
T5	2,300	
T5B	3,100	

センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

7 単軸ロボット

一軸アクチュエータ LX45モータ付 標準/カバータイプ

■一軸アクチュエータモータ付専用 技術問合せ窓口
 駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
 TEL: 0120-343-559
 FAX: 0120-343-588
 受付時間: 月~金(祝日等除く)
 9:00~12:00 13:00~17:00

●CADデータフォルダ名: 07_Actuator

●モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドッグを組み込み、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

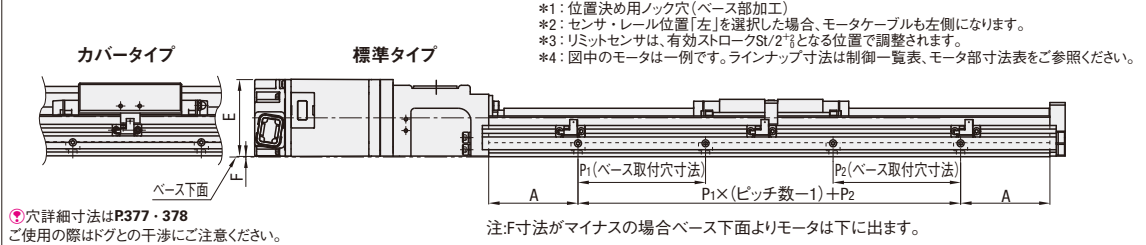
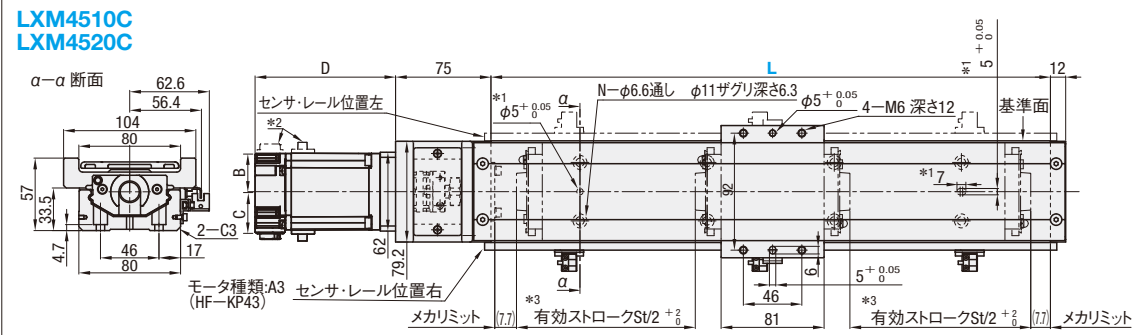
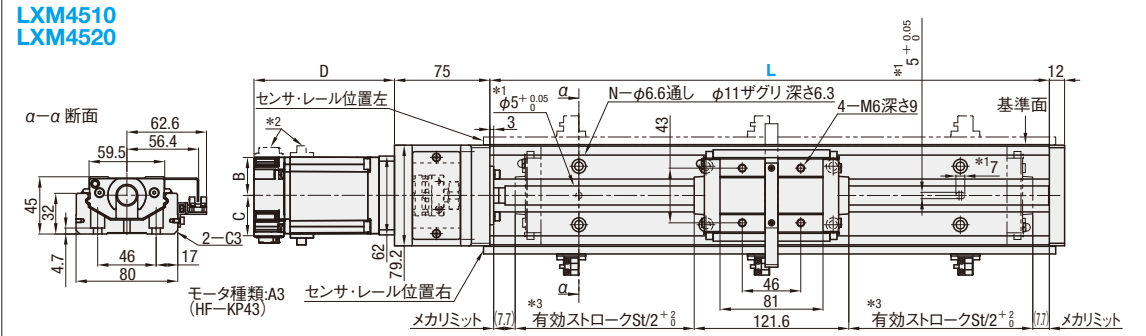
三菱電機製ACサーボモータ仕様 オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様 RoHS

構成部品
 アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/
 ケーブル
 付属品: アンプ・ドライバ取扱説明書

■アクチュエータ本体

ベース	ブロック
材質	炭素鋼 SCM材
表面処理	低温黒色クロムメッキ
硬度	高周波焼入れ HRC58~64 HRC58~62

アンプ・ドライバ仕様 P409~411
 ケーブル仕様 P412



●基本仕様表

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm)	平行度(mm)	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m)		
							Ma	Mb	Mc
LXM4510	10	φ15 (研削)	±0.003	0.025	0.015	0.003	291	291	972
LXM4520	20								
LXM4510C	10								
LXM4520C	20								

*静的許容モーメントに関しては、P371をご参照ください。

●制御一覧表

メーカー名	モータ種類				アンプ/ドライバ種類				モータ・ドライバメーカーコード型番	
	選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注1)	質量(kg)	選択	電源		メーカー型番
三菱電機	A3	ACサーボ	HF-KP43	400W	無	1.5	有: AM40	AC200V	MR-J3-40A (汎用Aタイプ)	-
	A3B		HF-KP43B		有	2.1	無: N(注2)			
オリエンタルモーター	T3	ステッピング	ASM66AAE	aステップ	無	0.85	D3	単相 AC100V	ASD24A-A	AS66AAE
	T5		PK566AE	aステップ	有	0.8	D5		RKD514L-A	RK566AAE
	T3B		ASM66MAE	aステップ		1.1	D3		ASD24A-A	AS66MAE
	T5B		PK566AEM	aステップ		1.1	D7		RKD514LM-A	RK566AAE

■可搬質量・最高速度 相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg)		最高速度(mm/sec)	
			水平	垂直	水平	垂直
LXM4510 LXM4510C	三菱電機	A3(B)	40	16	400	375
		T3(B)			200	175
		T5(B)			165	25
LXM4520 LXM4520C	三菱電機	A3(B)	24	16	450	450
		T3(B)			300	200
		T5(B)			255	10

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
 *水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
 *加減速距離: 各25mm、LX4520は加減速距離: 各50mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量表

型式	仕様項目	ベース全長 L (mm)					
		340	390	440	490	540	590
LXM4510 LXM4520 LXM4510C LXM4520C	有効ストロークSt	200	250	300	350	400	450
	A	70	70	70	70	70	70
	P1	100	100	100	100	100	100
	P2	100	50	100	50	100	50
	ピッチ数	2	3	3	4	4	5
穴数N	6	8	8	10	10	12	
標準タイプ	本体質量(kg)	6.06	6.68	7.29	7.91	8.54	9.17
カバータイプ	本体質量(kg)	7.00	7.67	8.33	9.00	9.68	10.36

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドッグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

■ケーブル構成表
 各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A3	1本	-	1本
	A3B	SVPM-J3HF1-B-3-02S	1本 SVPM-J3HF1B-B-3-02S	SVEM-J3HF1-B-3
	T3	1本 STPO-AS1-B-3	-	-
オリエンタルモーター	T5	1本 STPO-RK1-A-3	-	-
	T3B	1本 STPO-AS1B-B-3	-	-
	T5B	1本 STPO-RK2-A-3	-	-

(注1) 垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
 (注2) アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。
 (注3-1) ケーブル「有」を選択した場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様 P412
 (注3-2) 3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP412掲載品から別途ご手配ください。
 (注4-1) センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドッグは付帯されません。
 (注4-2) センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要となります。センサの詳細は、P1790のFPML24をご参照ください。
 (注5) 三菱電機製アンプ用サポートソフトは弊社Webサイト <http://jp.misumi-ec.com/ec/itemDetail/10301983470.html> をご参照ください。

型式	選択					
	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注3)	センサ数(注4)	センサ・レール位置	ベース全長 L (mm)
LXM4510 LXM4520 LXM4510C LXM4520C	制御一覧表 より選択	制御一覧表 より選択	有(3m): 3 無: N	2個: 2 3個: 3 無: N	右: R 左: L	340~590 (50ピッチ)

Order 注文例 型式 - モータ種類 - アンプ/ドライバ種類 - ケーブル - センサ数 - センサ・レール位置 - ベース全長 L

LXM4510 - A3 - AM40 - 3 - 3 - R - 590

Price 価格 価格は、アクチュエータ本体+制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
 <例>注文型式がLXM4510-A3-AM40-3-3-R-590の場合
 ¥261,700(アクチュエータ本体+制御価格)+¥8,100(ケーブル価格)+¥2,800(センサ価格)→購入価格=¥272,600

■アクチュエータ本体+制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1~2台					
			L=340	L=390	L=440	L=490	L=540	L=590
LXM4510 LXM4520	A3	AM40	230,000	237,900	245,800	252,900	258,300	261,700
	A3B		255,800	263,700	271,600	278,700	284,200	287,500
	A3		169,200	177,600	186,000	193,500	199,300	202,900
	A3B	N	196,100	204,400	212,800	220,400	226,200	229,800
	T3		196,300	204,200	212,100	219,200	224,700	228,000
	T5		168,800	176,700	184,600	191,700	197,200	200,500
LXM4510C LXM4520C	T3B	D3	215,100	223,000	230,900	238,000	243,400	246,800
	T5B		189,600	197,500	205,400	212,500	217,900	221,300
	A3		235,200	243,100	251,000	258,100	263,500	266,900
	A3B	N	261,000	268,900	276,800	283,900	289,400	292,700
	A3		174,400	182,800	191,200	198,700	204,500	208,100
	T3		201,300	209,600	218,000	225,600	231,400	235,000
LXM4510C LXM4520C	T5	D5	174,000	181,900	189,800	196,900	202,400	205,700
	T3B		220,300	228,200	236,100	243,200	248,600	252,000
	T5B	D7	194,800	202,700	210,600	217,700	223,100	226,500

●表示数量超えは納期お見積り

Delivery 出荷日 8 日目発送

●同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

●ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価	
	有(3m)	無
A3	8,100	0
A3B	11,300	
T3	10,000	
T3B	10,000	
T5	2,300	
T5B	3,100	

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

7 単軸ロボット

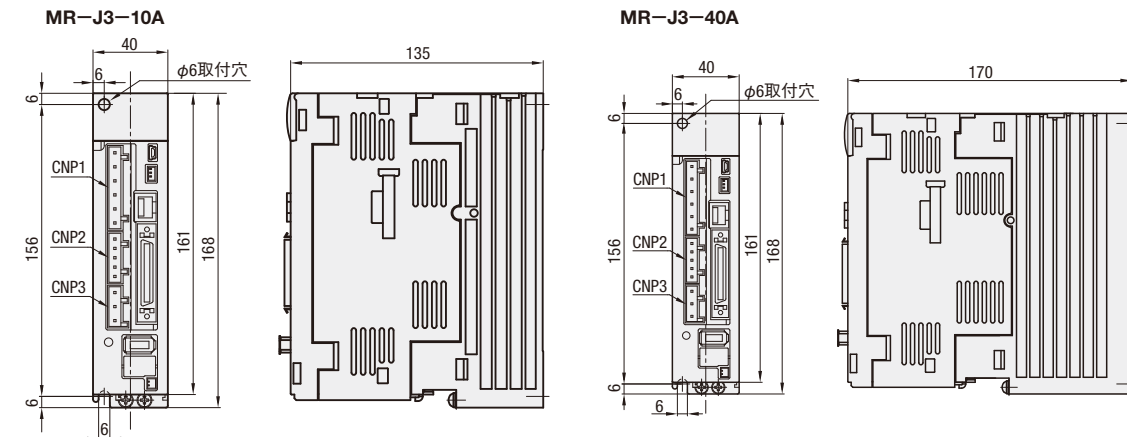
アンプドライバ仕様

三菱電機製ACサーボ MELSERVO-J3シリーズ

■アンプ基本仕様

サーボアンプ型式		MR-J3-10A/MR-J3-40A
主回路電源	電圧・周波数	三相・単相AC200~230V/50,60Hz
	許容電圧変動	三相AC200~230Vの場合：三相AC170~253V 単相AC200~230Vの場合：単相AC170~253V
	許容周波数変動	±5%以内
制御回路電源	電圧・周波数	単相AC200~230V/50,60Hz
	許容電圧変動	単相AC170~253V
	許容周波数変動	±5%以内
インターフェース用電源		DC24V±10%(必要電流容量：300mA)
回生抵抗 許容回生電力	アンプ内蔵抵抗器	10A：無 40A：10W
制御方式		正弦波PWM制御・電流制御方式
ダイナミックブレーキ		内蔵
保護機能		過電流遮断、回生過電圧遮断、過負荷遮断(電子サーマル)、サーボモータ過熱保護、検出器異常保護、回生異常保護、不足電圧・瞬時停電保護、過速度保護、誤差過大保護
位置制御モード	最大入力パルス周波数	1Mpps(差動レシーバ時)、200kpps(オープンコレクタ時)
	位置決め帰還パルス	エンコーダ、サーボモータ1回転あたりの分解能：262144p/rev
	指令パルス倍率	電子ギアA/B倍 A=1~1048576、B=1~1048576 1/10<A/B<2000
	位置決め完了幅設定	0~±10000pulse(指令パルス単位)
速度制御モード	誤差過大	±3回転
	トルク制限	パラメータ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0~+10V/最大トルク)
	速度制御範囲	アナログ速度指令 1：2000、内部速度指令 1：5000
	アナログ速度指令入力	DC 0~±10V/定格回転速度
トルク制御モード	速度変動率	±0.01%以下(負荷変動0~100%) 0%(電源変動±10%) ±0.2%以下(周囲温度25°C±10°C)アナログ速度指令時のみ
	トルク制限	パラメータ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0~+10V/最大トルク)
	アナログトルク指令入力	DC 0~±8V/最大トルク(入力インピーダンス10~12kΩ)
	速度制限	パラメータ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0~+10V/定格回転速度)
環境	構造	自冷、開放(IP00)
	周囲温度	0~55°C(凍結のないこと)、保存：-20~65°C(凍結のないこと)
	周囲湿度	90%RH以下(結露のないこと)、保存：90%RH以下(結露のないこと)
	雰囲気	屋内(直射日光が当たらないこと)、腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃のないこと
	標高	海拔1000m以下
	振動	5.9m/s ² 以下
質量	10A：0.8kg 40A：1.0kg	

■外形寸法図



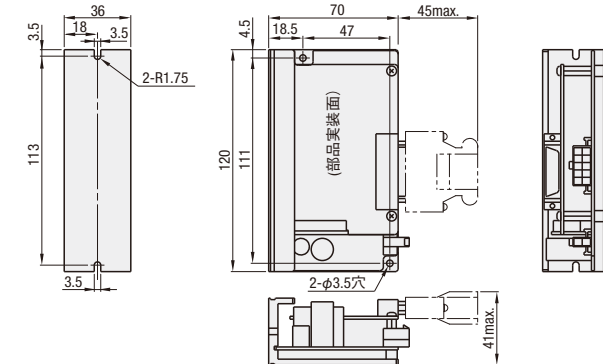
④セットアップソフトはWeb掲載になりました。

オリエンタルモーター製 αステップ ASC36AK

■ドライバ基本仕様

入力電源	DC24V±10%	
速度・位置制御指令	パルス列入力	
最大入力パルス周波数	250kHz (Duty50%時)	
保護機能	次の保護機能が作動したときにアラーム信号を出力しモーターを自然停止させます。 過負荷保護、過電圧保護、速度差異常保護、速度過剰、EEPROMデータエラー、センサエラー、システムエラー	
入力信号	フォトブラ入力入力抵抗：220Ω 入力電流7~20mA [CWパルス・CCWパルス(負論理パルス入力)、パルス・回転方向切替(負論理パルス入力)、カレントオフ、アラームクリア、分解能切替]	
出力信号	フォトブラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC30V, 15mA以下(位置決め完了、アラーム、タイミング) トランジスタ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC30V, 15mA以下(フィードバックパルスA・B相)	
絶縁抵抗	以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・放熱板-電源入力端子間	
絶縁耐圧	以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。 ・放熱板-電源入力端子間 0.5kV 50Hzまたは60Hz	
使用環境(動作時)	周囲温度	0~+40°C(凍結のないこと)
	周囲湿度	85%RH以下(結露のないこと)
	雰囲気	腐食性ガス・塵埃のないこと。水、油などが直接かからないこと。

■外形寸法図

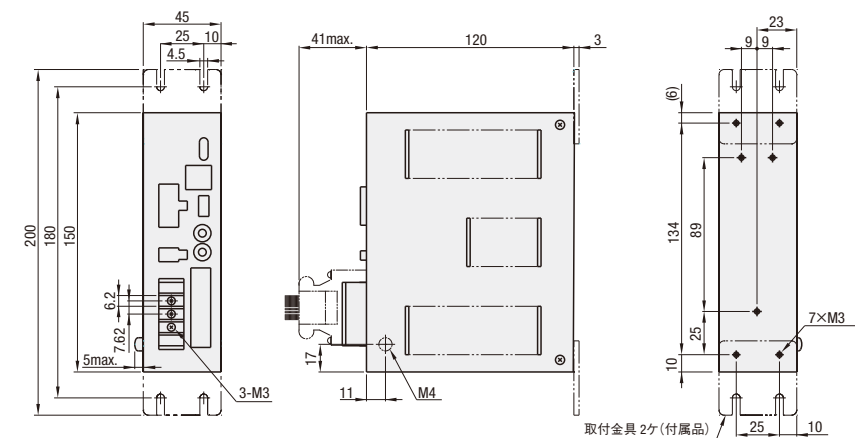


オリエンタルモーター製 αステップ AS46AA (MA) / AS66AAE (MAE)

■ドライバ基本仕様

入力電源	単相AC100~115V -15~+10% 50/60Hz	
速度・位置制御指令	パルス列入力	
最大入力パルス周波数	250kHz (Duty50%時)	
保護機能	次の保護機能が作動したときにアラーム信号を出力しモーターを自然停止させます。 過熱保護、過負荷保護、過電圧保護、速度差異常保護、過電流保護、速度過剰、EEPROMデータエラー、センサエラー、システムエラー	
入力信号	フォトブラ入力入力抵抗：220Ω 入力電流7~20mA [CWパルス・CCWパルス(負論理パルス入力)、パルス・回転方向切替(負論理パルス入力)、カレントオフ、アラームクリア、分解能切替]	
出力信号	フォトブラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC30V, 15mA以下(位置決め完了、アラーム) トランジスタ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC30V, 15mA以下(タイミング、フィードバックパルスA・B相) ラインドライバ出力 26C31相当(タイミング、フィードバックパルスA・B相)	
絶縁抵抗	以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・ケース-電源入力端子間・信号入出力端子-電源入力端子間	
絶縁耐圧	以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。 ・ケース-電源入力端子間 1.5kV 50Hzまたは60Hz・信号入出力端子-電源入力端子間 2.3kV 50Hzまたは60Hz	
使用環境(動作時)	周囲温度	0~+50°C(凍結のないこと)
	周囲湿度	85%RH以下(結露のないこと)
	雰囲気	腐食性ガス・塵埃のないこと。水、油などが直接かからないこと。

■外形寸法図



アンプドライバ仕様

CABLES ケーブル

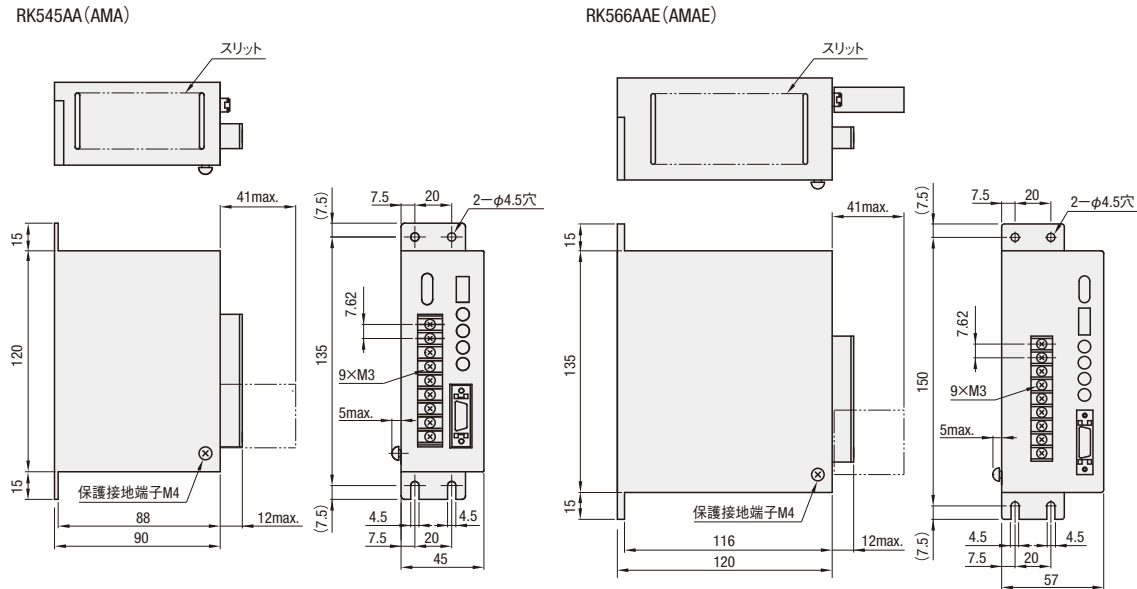
オリエンタルモーター製 5相ステッピング RK545AA (AMA) / RK566AAE (AMAE)

■ドライバ基本仕様

入力信号	入力形式	フォトカプラ入力 入力抵抗: 220Ω 入力電流10~20mA フォトカプラ「ON」: +4.5~5V、フォトカプラ「OFF」: 0~+1V(端子間電圧)
	CWパルス信号 (パルス信号)	CW方向動作指令パルス信号 (1パルス入力方式のときは、動作指令パルス信号) 負論理パルス入力 パルス幅2.5μs以上、立上がり・立下り時間2μs以下 パルスデューティ50%以下 パルス入力を「ON」→「OFF」にするとモーターが1ステップ回転します。 最大パルス周波数200kHz (パルスデューティ50%)
	CCWパルス信号 (回転方向信号)	CCW方向動作指令パルス信号 (1パルス入力方式のときは、回転方向信号) フォトカプラ「ON」: CW、「OFF」: CCW 負論理パルス入力 パルス幅2.5μs以上、立上がり・立下り時間2μs以下 パルスデューティ50%以下 パルス入力を「ON」→「OFF」にするとモーターが1ステップ回転します。 最大パルス周波数200kHz (パルスデューティ50%)
出力信号	電磁ブレーキ解除信号*	フォトカプラ「ON」のとき、電磁ブレーキを開放し、モーターの運転を行うことができます。 フォトカプラ「OFF」のとき、電磁ブレーキが動作し、モーターシャフトを保持します。
	ステップ各切替信号	フォトカプラ「OFF」のとき、DATA1、フォトカプラ「ON」のとき、DATA2を選択します。
	励磁タイミング信号	励磁シーケンスがステップ「0」のとき、信号を出力します。(フォトカプラ「ON」) 例) 0.72°/step (分割数1) : 10パルスに1回出力 0.072°/step (分割数10) : 100パルスに1回出力
	オーバーヒート信号	ドライバ放熱板の温度が約80℃に上昇したときに出力をOFFにします。(フォトカプラ「OFF」)
機能	自動カレントダウン、自動カレントオフ、ステップ角切替、パルス入力方式切替、電磁ブレーキ機能切替*、 スムーズドライブ機能、省電力モード*	
表示 (LED)	電源入力、励磁タイミング信号出力、オーバーヒート信号出力	
冷却方式	自然空冷方式	
絶縁抵抗	以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・電源入力端子-保護接地端子・モーター出力端子-保護接地端子・電磁ブレーキ電源出力端子* -保護接地端子 ・信号入力端子-電源入力端子・信号入力端子-モーター出力端子・信号入力端子-電磁ブレーキ電源出力端子*	
絶縁耐圧	以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。(AC1.5kV/1.8kV 50Hzまたは60Hz) ・電源入力端子-保護接地端子・モーター出力端子-保護接地端子・電磁ブレーキ電源出力端子* -保護接地端子 (1.5kV) ・信号入力端子-電源入力端子・信号入力端子-モーター出力端子・信号入力端子-電磁ブレーキ電源出力端子* (1.8kV)	
使用環境 (動作時)	周囲温度	0~+50℃ (凍結のないこと)
	周囲湿度	85%RH以下 (結露のないこと)
	雰囲気	腐食性ガス・塵埃のないこと。水、油などが直接かからないこと。

*電磁ブレーキ付のみ。

■外形寸法図



一軸アクチュエータ用モーターシリーズに推奨するケーブルです。アクチュエータに標準で3mのケーブルが付属されますが、それ以外の長さをご使用になる場合にご確認ください。
配線接続部品カタログには、本ページ掲載以外にもケーブル付・カスタム加工等様々なバリエーションをご用意しております。詳細は、配線接続部品カタログをご参照ください。記載の価格は、配線接続部品カタログ2010年度版の価格です。変更の可能性がございますので、最新の配線接続部品カタログ、或いはミスミe-catalogにてご確認ください。(但し、STP0-RK1/2は本カタログのみの掲載です)

三菱電機 J3シリーズ用ケーブル

■電源ケーブル/ブレーキケーブル

電源用: **SVPM-J3HF1**
アンプ側

ブレーキ用: **SVPM-J3HF1B**
アンプ側

モーター側

指定長

200mm

RoHS

電源用: **SVPM-J3HF1**
アンプ側

ブレーキ用: **SVPM-J3HF1B**
アンプ側

モーター側

指定長

200mm

ケーブル種類	型式	ケーブルタイプ	指定長 (m)	シース剥き長さ (アンプ側)	¥基準単価		対応アクチュエータ	対応モーター種類	対応アンプ種類
					基本単価	単価/m			
電源用	SVPM-J3HF1	B (可動用)	0.2~30 (0.1m単位)	02S (200mm)	1,610	360	LXM20/26 LXM30 LXM45	A1: HF-KP053 (50W) A2: HF-KP13 (100W) A3: HF-KP43 (400W)	AM10: MR-J3-10A AM40: MR-J3-40A
ブレーキ用	SVPM-J3HF1B				2,220	190	LXM20/26 LXM30 LXM45	A1B: HF-KP053B (50W) A2B: HF-KP13B (100W) A3B: HF-KP43B (400W)	AM10: MR-J3-10A AM40: MR-J3-40A

■エンコーダケーブル

標準タイプ: **SVEM-J3HF1** (長さ10mまで)
アンプ側

長距離タイプ アンプ側中継用: **SVEM-J3HF1L-D20/D50** (長さ50mまで)
アンプ側

長距離タイプ モーター側中継用: **SVEM-J3HF1M** (長さ0.3m)
モーター側

指定長

0.3m

RoHS

ケーブル引出し方向は負荷側です。
10~50mの場合は、長距離タイプのアンプ側/モーター側中継用ケーブルの両方をご使用ください。

ケーブル種類	型式	ケーブルタイプ	指定長 (m)	シース剥き長さ (0.1m単位)	¥基準単価		対応アクチュエータ/モーター種類/アンプ種類		
					基本単価	単価/m	標準タイプ	長距離タイプ	アンプ側中継用
標準タイプ	SVEM-J3HF1	B (可動用)	0.2~10	0.1m単位	2,550	540	LXM20/26	A1 (B): HF-KP053 (B) (50W)	AM10: MR-J3-10A
長距離タイプ	SVEM-J3HF1L-D20	D	10~20	0.1m単位	3,870	1,090	LXM30	A2 (B): HF-KP13 (B) (100W)	
アンプ側中継用	SVEM-J3HF1L-D50	(シールド付・可動用)	20~50	0.1m単位	3,890	1,250	LXM45	A3 (B): HF-KP43 (B) (400W)	AM40: MR-J3-40A
長距離タイプ	SVEM-J3HF1M	B (可動用)	0.3	0.1m単位	3,480	540			
モーター側中継用									

オリエンタルモーター用ケーブル

■αステップケーブル

型式: **STP0-AS1/AS1B**
ドライバ側

指定長

モーター側

RoHS

*STP0-AS1Bタイプはリード線引き出しあり

型式	ケーブルタイプ	指定長 (m)	¥基準単価		対応アクチュエータ/モーター種類/モータードライバセット型番		
			基本単価	単価/m			
STP0-AS1	B (可動用)	0.2~20 (0.1m単位)	2,526	2,523	LXM20/26	T1/T2/T2B	ASC36AK/AS46AA/AS46MA
LXM30/45					T3	AS66AAE	
STP0-AS1B					LX30/45	T3B	AS66MAE

■5相用ケーブル (一軸アクチュエータ専用ケーブル)

型式: **STP0-RK1**
指定長

RoHS

STP0-RK1

緑色	Pin	マーク	緑色
白	1	BLUE	白
赤	2	RED	赤
黄	3	ORANGE	黄
緑	4	GREEN	緑
黒	5	BLACK	黒

■ブレーキ付5相用ケーブル (一軸アクチュエータ専用ケーブル)

型式: **STP0-RK2**
指定長

RoHS

STP0-RK2

緑色	Pin	マーク	緑色
青	1	BLUE	青
赤	2	RED	赤
黄	3	ORANGE	黄
緑	4	GREEN	緑
黒	5	BLACK	黒
茶	8	+M.BRAKE	茶
白	9	-M.BRAKE	白

型式	ケーブルタイプ	指定長 (m)	¥基準単価		対応アクチュエータ/モーター種類/モータードライバセット型番		
			基本単価	単価/m			
STP0-RK1	A (固定用)	0.2~20 (0.1m単位)	1,360	320	LXM30	T4/T5	RK545AA/RK56AAE
					LXM45	T5	RK56AAE

型式	ケーブルタイプ	指定長 (m)	¥基準単価		対応アクチュエータ/モーター種類/モータードライバセット型番		
			基本単価	単価/m			
STP0-RK2	A (固定用)	0.2~20 (0.1m単位)	1,570	530	LXM30	T4B/T5B	RK545AMA/RK56AAE
					LXM45	T5B	RK56AAE

Order 注文例: **型式** - **ケーブルタイプ** - **指定長** - **シース剥き長さ** **Delivery 出荷日** **3** 日目発送

*シース剥き長さはSVPMのみ指定です。
*11本以上は別見積り (※11本未満切り捨て) P89
*11本以上は別見積り (※11本未満切り捨て) P89
(SVEM-J3HF1Lのみ1~5本3日目出荷 6本~都度見積り)

Price 価格

数量	1~9	10~49	50~99	100~299
割引率	0%	5%	10%	15%

価格計算方法
価格表に記載の「基本単価」と「単価/m」×「指定長 (m)」
を足した金額が商品単価となります。

公差
指定長 (m) 公差
~0.9 +20mm
1~4 +50mm
4.1~50 +指定長の3%

7 単軸ロボット
アクチュエータ

RS

SINGLE AXIS ROBOT

多点位置決めシステムをこれ1台で
 ロボット本体+コントローラ+ケーブルが
 ストローク50mmピッチ指定で短納期

簡単運転

¥49,800~

5日目発送

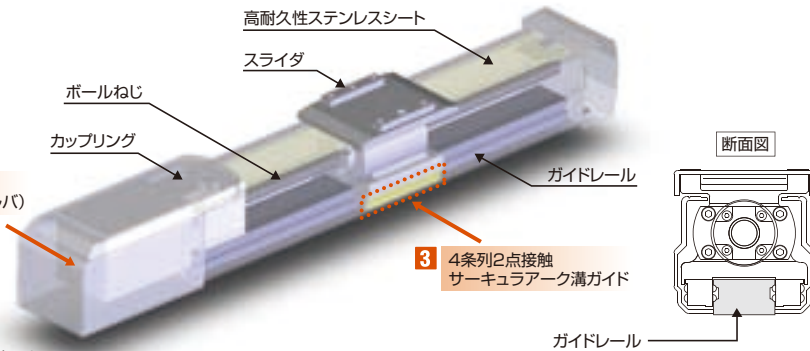
小型・ローコストロボット RS1/2/3 シリーズ

可搬質量:~12kg(水平) ~4kg(垂直)

2 コントローラ(インクリメンタル仕様)



1 ステッピングモータ
(位置検出器:レゾルバ)



・面倒なロボット言語プログラムは一切不要
 ・速度、加速度も簡単に設定可能
 ・最大位置決め点数255点
 ・RSH1/2/3シリーズ用コントローラも同様です

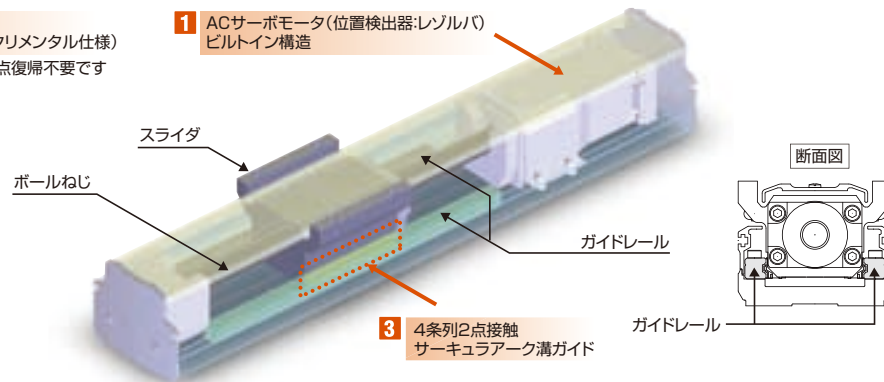
大型・高荷重対応ロボット RSH1/2/3 シリーズ

可搬質量:~80kg(水平) ~16kg(垂直)

2 コントローラ
(アブソリュート仕様/インクリメンタル仕様)
 *アブソリュート仕様では原点復帰不要です



1 ACサーボモータ(位置検出器:レゾルバ)
ビルトイン構造



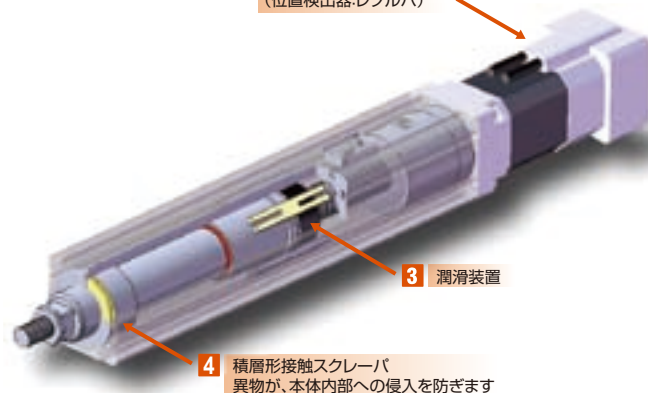
小型・ロッドタイプ RSD・RSDG1/2/3 シリーズ

可搬質量:~60kg(水平) ~30kg(垂直)

2 コントローラ
(インクリメンタル仕様)



1 ステッピングモータ
(位置検出器:レゾルバ)



3 潤滑装置
 4 積層形接触スクレーパ
 異物が、本体内部への侵入を防ぎます

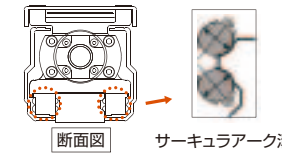
RSシリーズの特長

- 1 レゾルバ** レゾルバとは…電子部品を一切使用しないシンプルな構造。温度(低・高温)、衝撃、電気ノイズ、粉塵・油等に強く、自動車、電車、航空機にも採用されています。モータ回転角度検出にレゾルバを採用し、一般的な光学式エンコーダに比べ、高い信頼性を実現。
- 2 制御方式** RS1/2/3-RSD1/2/3シリーズには独自のベクトル制御方式を採用。ステッピングモータでありながらACサーボモータ並みの高性能を実現します。



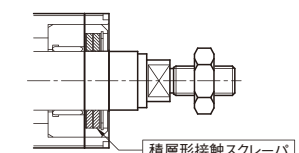
■スライダタイプの特長 (RS・RSH1/2/3)

- 3 4条列2点接触サーキュラーク溝ガイド** 自動調整能力が高く、ロボット取付面の剛性・精度が低くてもスムーズに動作可能。差動すべり量小さい為、大きな荷重が負荷されても良好な動作を長期間維持。



■ロッドタイプの特長 (RSD・RSDG1/2/3)

- 4 積層形接触スクレーパ潤滑装置** 積層形接触構造により、ロッドに付着した微細な異物を多段的に除去し、本体内部への侵入を防ぎます。また、内部には潤滑装置を持たせ、長期メンテナンスフリーを実現しました。



■運転パターン例

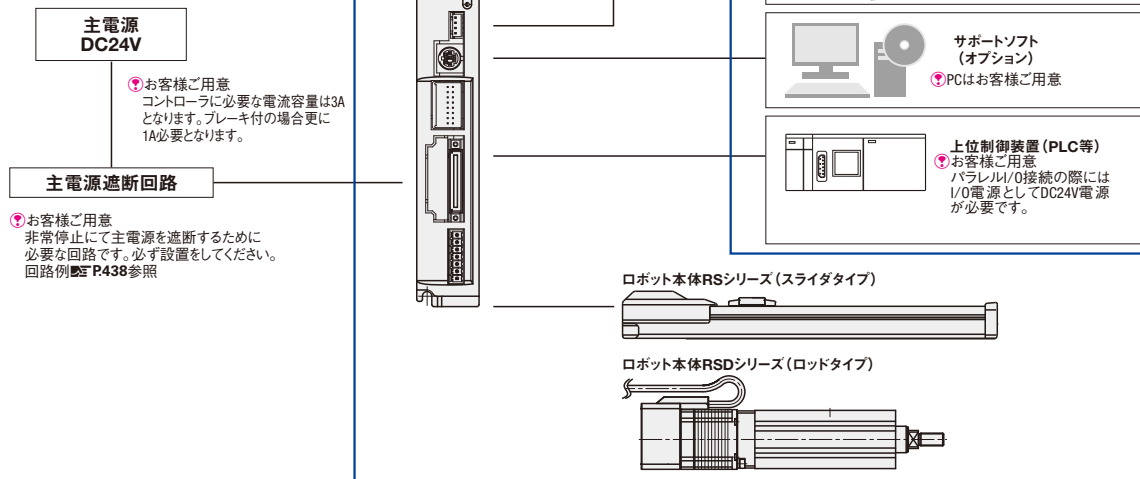
用途に合わせて運転パターンを選択可能

位置決め運転	
<p>位置指定</p> <p>部品組立 (スライダ)</p> <p>動作: ハンドの移動・位置決め 制御: I/O制御</p>	<p>ピッチ指定</p> <p>ストック (スライダ・ロッド)</p> <p>動作: 段積み収納ラックのピッチ送り 制御: リモートコマンドを使用し、複数軸を制御</p>

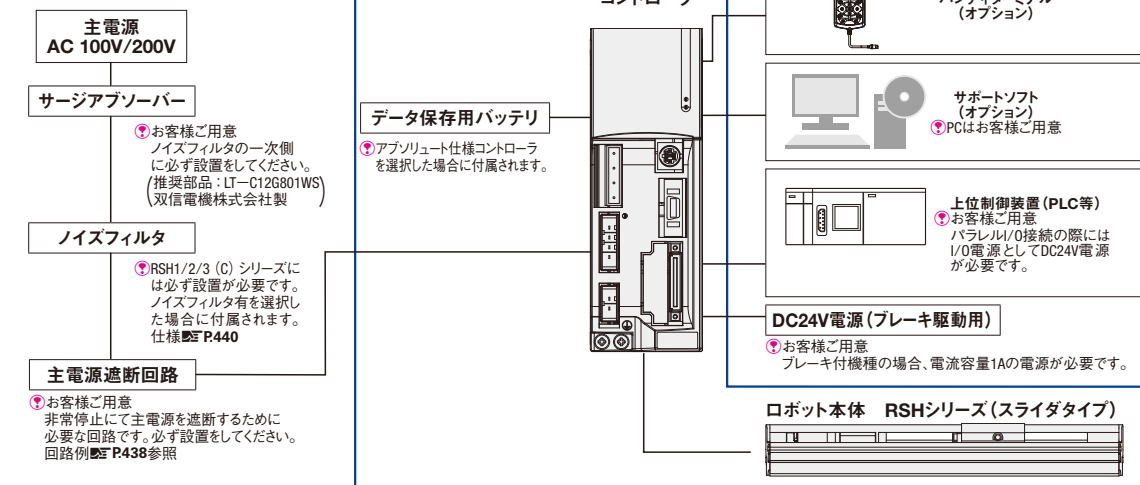
押付運転	
<p>圧入 (ロッド)</p> <p>動作: ワークピンを部品に圧入 制御: オンラインコマンド制御</p>	<p>整列・検査 (スライダ)</p> <p>動作: 指定位置まで移動・押付整列 制御: サポートソフト (RS-Manager) による制御</p>

システム構成

■対応機種 RS/RSDシリーズ



■対応機種 RSHシリーズ



データ構造

ミニミ単軸ロボットコントローラでは、255点のポイント設定が可能です。

データは、「ポイントデータ(運転タイプ/位置/速度/加速度等)」と「パラメータ(搬送質量や入出力内容等)」から構成されます。各ポイントデータごとに下記項目1~11の設定が可能です。

データ	項目	P1~P255	
		内容	
ポイントデータ	1 運転タイプ	位置/ピッチ、位置決め/押付/連結等の運転パターン	選択
	2 位置	位置/ピッチ移動量	
	3 速度	運転時の最高速度	
	4 加速度	運転時の加速度	
	5 減速度	運転時の減速度(加速度に対する比率)	
	6 押付	押付運転時の電流制限値	
	7 ゾーン	個別ゾーン出力の出力範囲	
	8 ゾーン+	個別ゾーン出力の出力範囲	
	9 位置近傍幅	位置近傍出力の出力範囲	
	10 分岐	位置決め完了時の分岐先もしくは連結運転の連結先の設定	
	11 フラグ	運転に関する他ビット情報の設定	
パラメータ	運転パラメータ	原点復帰等の運転関係パラメータ	
	I/Oパラメータ	端子割付や入出力機能の選択	
	オプションパラメータ	CC-Link等のオプションに関するパラメータ	
	制御パラメータ	接続するロボット固有のパラメータ(初期化時に設定します)	

データ入力方法

■サポートソフト



データ入力は、サポートソフトまたはハンディターミナルより可能です。

データをPC上で作成・編集できます。データ量が多い初期作成時に便利です。オンライン状態ではロボットを動作させながらのティーチングも可能です。

入力例

ポイントNo.	運転タイプ	位置	速度	加速度	減速度	押付	ゾーン	ゾーン+	位置近傍幅	分岐	フラグ
P1	ABS	0.00	100	100	100	100	0.00	0.00	1.00	0	0
P2	ABS	100.00	100	100	100	100	0.00	0.00	1.00	0	0
P3	INC	50.00	80	40	100	100	0.00	0.00	1.00	0	0

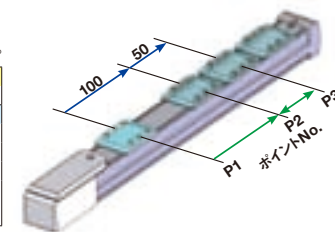
■ハンディターミナル



PCを用いずに直接データの作成・編集ができます。ロボットを動作させながらのティーチングも可能です。

入力例

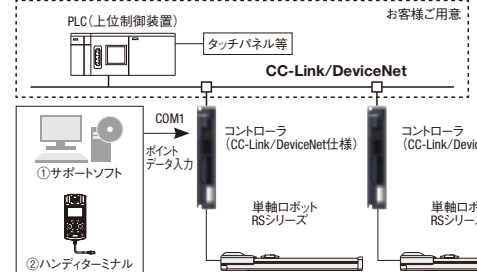
ポイントNo.	運転タイプ	位置	速度	加速度	減速度	押付	ゾーン	ゾーン+	位置近傍幅	分岐	フラグ
P1	ABS	0.00	100	100	100	100	0.00	0.00	1.00	0	0
1.	ウンテンタイプ	ABS	—								
2.	イチ	100.00 mm									
3.	ソクド	100 %									
4.	カンソクド	100 %									



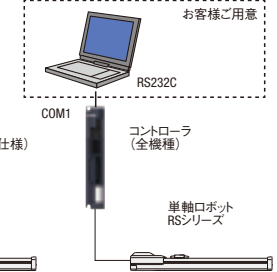
【入力例の運転内容】
 ① ポイントNo. P1 (ABS運転) 0mm へ移動
 ② ポイントNo. P2 (ABS運転) 0mm → 100mm へ移動
 ③ ポイントNo. P3 (INC運転) 100mm → 150mm へ移動
 (絶対位置で表現)

運転方法例

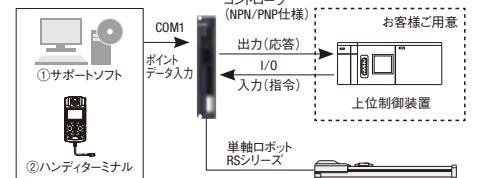
■CC-LinkまたはDeviceNetによるリモートコマンド制御/リモートI/O制御



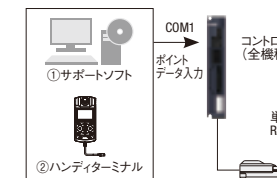
■RS232Cによるオンラインコマンド制御



■パラレル通信によるI/O制御



■簡易運転



通信方法	リモートコマンド制御 (CC-Link, DeviceNet仕様) 通信仕様参照 P438	オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) 通信仕様参照 P438	リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様) 通信仕様参照 P438	パラレルI/O制御
ロボット接続台数	最大局数	1	最大局数	1
上位制御装置	PLC等	PC タッチパネルPC	PLC等	PLC等
ポジション移動	○	○	○	○
速度・加速度書換え	○	○	×	×
現在位置読出し	○	○	×	×
ポイントデータ書換え	○	○	×	×
ジョグ動作 アイチング	○	○	○	○

サポートソフト (RS-Manager) の特長

■RS-Manager操作画面

PCで簡単にポイントデータを作成・編集が可能です。オンライン操作では、ティーチング・テスト運転ができます。



■サイクルタイムシミュレート機能

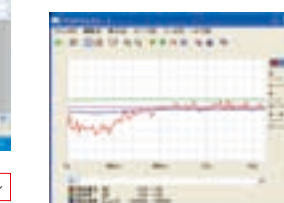
ロボット動作条件やポイントデータを入力するとポイント位置までの動作に必要な時間をシミュレーションできます。事前に動作が把握できるため、調整が効率良く行えます。



簡易版サイクルタイムシミュレータをWebにてご利用いただけます。
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

■リアルタイムトレース機能

様々な情報をリアルタイムにモニタリングすることが可能です。各項目のデータをセーブできるため、定期的なメンテナンスに役立ちます。また、万一のトラブルにおいても、正常時のデータと比較するなど解析に役立ちます。



リアルタイムトレース可能な項目 (最大4項目同時にモニタリング可能)

・電圧値	・電流値
・指令速度	・現在速度
・指令電流値	・内部温度
・入出力I/O状態	・現在電流値
・ワード入出力状態	・モータ負荷率

ラインナップ・スペック一覧

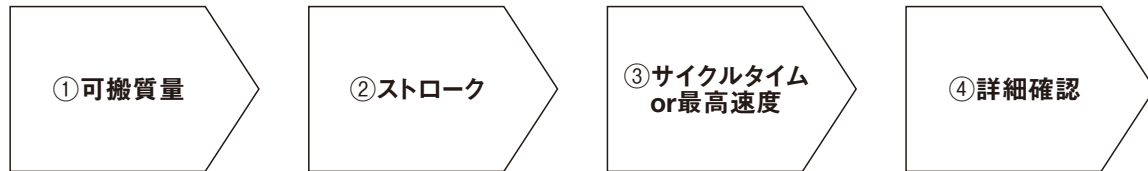
(スライダ/ロッドタイプ)

選定例

(スライダタイプ)

専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
 便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

選定手順



スペック一覧
「最大可搬質量」から選定

スペック一覧
「ストローク」から選定

「サイクルタイム線図」
or「最高速度」から選定

スペック一覧
「掲載ページ」にて詳細確認

注1) アプソリュート仕様をご希望の場合は、RSH1(C)/2(C)/3(C)からご選定ください。
 注2) クリーン仕様をご希望の場合は、RS□Cからご選定ください。(標準仕様の場合でも低発塵 그리스へ変更が可能です)

スペック一覧

■スライダタイプ 選定は、Webの選定ソフトをご利用ください。 ●クリーン仕様は、Web掲載商品になりました。

Type	リード	環境仕様	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	最高速度 (mm/sec) *表中の数値が最高速度														位置検出器	コントローラ入力電源	規格対応	掲載ページ			
			水平	垂直		ストローク (mm)																				
						50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RS1	2	標準仕様	6	4	150	100														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P419			
			4	2	90	300																				
			2	1	45	600																				
RS2	6	標準仕様	10	2	90	300														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P421			
			6	1	45	600																				
			4	—	27	1000																				
RS3	12	標準仕様	12	4	120	300														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P423			
			8	2	60	600																				
			6	—	36	1000																				
RSH1	6	標準仕様	40	8	283	360														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P425			
			20	4	141	720																				
			12	—	84	1200																				
RSH2	5	標準仕様	50	16	339	300														アプソリュート方式	AC単相 100~115V 200~230V (±10%)	RoHS CE* 対応	P427			
			40	8	169	600																				
			20	4	84	1200																				
RSH3	10	標準仕様	7	—	56	1800														アプソリュート方式	AC単相 100~115V 200~230V (±10%)	RoHS CE* 対応	P429			
			8	—	39	300																				
			6	—	169	600																				
RS1C	6	クリーン仕様	6	4	150	100														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	Web掲載			
			4	2	90	300																				
			2	1	45	600																				
RS2C	6	クリーン仕様	10	2	90	300														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	Web掲載			
			6	1	45	600																				
			4	—	27	1000																				
RS3C	12	クリーン仕様	12	4	120	300														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	Web掲載			
			8	2	60	600																				
			6	—	36	1000																				
RSH1C	6	クリーン仕様	40	8	283	360														アプソリュート方式	AC単相 100~115V 200~230V (±10%)	RoHS CE* 対応	Web掲載			
			20	4	141	720																				
			12	—	84	1200																				
RSH2C	5	クリーン仕様	50	16	339	300														アプソリュート方式	AC単相 100~115V 200~230V (±10%)	RoHS CE* 対応	Web掲載			
			40	8	169	600																				
			20	4	84	1200																				
RSH3C	10	クリーン仕様	7	—	56	1800														アプソリュート方式	AC単相 100~115V 200~230V (±10%)	RoHS CE* 対応	Web掲載			
			8	—	39	300																				
			6	—	169	600																				

■ロッドタイプ

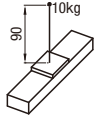
Type	リード	概観	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	最高速度 (mm/sec) *表中の数値が最高速度						位置検出器	コントローラ入力電源	規格対応	掲載ページ
			水平	垂直		ストローク (mm)									
			50	100	150	200	250	300							
RSD1	6	標準仕様	20	8	100	250						レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P431
			10	4	75	500									
			4	2	300	72									
RSD2	12	標準仕様	45	25	600	250						レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P433
			25	5	150	500									
			6	3	900	50									
RSD3	6	標準仕様	55	20	550	150						レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P435
			50	10	250	300									
			2	30	900										
RSDG1	12	サポートガイド仕様	20	7.5	100	250						レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P431
			10	3.5	75	500									
			4	2	600	80									
RSDG2	6	サポートガイド仕様	45	24	600	250						レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P433
			25	4	150	500									
			11	3	300	72									
RSDG3	12	サポートガイド仕様	60	28.5	900	150						レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P435
			55	18.5	550	300									
			5	8.5	250										

CEマーキング注意事項

ミスミロボットシリーズは、お客様の装置に組み込んで使用する部品であり、この範囲でEC指令に対して「半成品」として組み込み宣言をしているため、CEマークを貼付していません。したがって、お客様自身でロボットを組み込んだ装置（最終製品）として、EC指令の適合を必ず確認してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

位置決め動作の選定例

【選定条件】水平に搬送質量10kg、移動ストローク500mm、位置決め時間1.0sec以内、オーバーハング寸法は図中A方向に90mm（環境仕様は標準仕様）



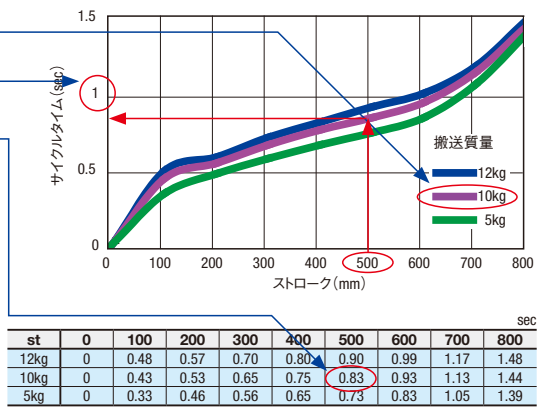
①②左ページ記載の「スペック一覧」から最大可搬質量（水平）が10kg近辺で移動ストローク500mmを満たす機種を選定する。

- 〈選定例〉
- ・RS2リード6
- ・RS3リード6
- ・RSH1リード20

Type	リード	環境仕様	最大可搬質量 (kg)	最大押付力 (N)	最高速度 (mm/sec) *表中の数値が最高速度														位置検出器	コントローラ入力電源	規格対応	掲載ページ		
					ストローク (mm)																			
					50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
RS1	2	標準仕様	6	4	150	100														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P419	
			4	2	90	300																		
			2	1	45	600																		
RS2	6	標準仕様	10	2	90	300														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P421	
			6	1	45	600																		
			4	—	27	1000																		
RS3	12	標準仕様	12	4	120	300														レールバインクリメタル方式	DC24V (±10%)	RoHS CE* 対応	P423	
			8	2	60	600																		
			6	—	36	1000																		
RSH1	6	標準仕様	40	8	283	360														アプソリュート方式	AC単相 100~115V 200~230V (±10%)	RoHS CE* 対応	P425	
			20	4	141	720																		
			12	—	84	1200																		
RSH2	5	標準仕様	50	16	339	300														アプソリュート方式	AC単相 100~115V 200~230V (±10%)	RoHS CE* 対応	P427	
			40	8	169	600																		
			20	4	84	1200																		

③P441・442記載の「サイクルタイム線図」から位置決め時間1.0sec以内を満たす機種を選定する。

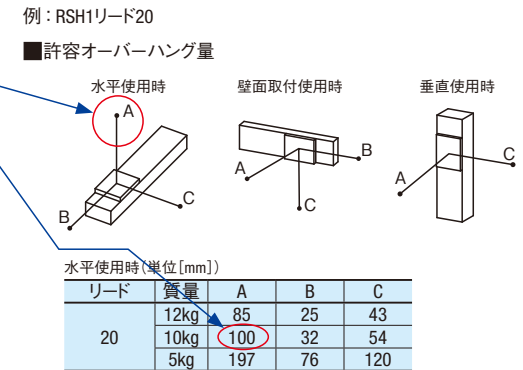
- 〈例〉RSH1リード20の位置決め時間を調べます。
- ・搬送質量10kgを選びます。
- ・グラフから1.0sec以内であることがわかります。
- ・表から0.83secであることがわかります。
- 注) 掲載グラフ・数値は計算値であり使用条件により異なる場合があります。
- 同様にRS2リード6、RS3リード6の位置決め時間を調べます。



- 〈選定例〉
- ・RS2リード6 1.78sec
- ・RS3リード6 1.83sec
- ・RSH1リード20 0.83sec
- ・RSH1リード20

④商品掲載ページにて負荷質量の重心位置が許容オーバーハング量以内である機種を選定する。

- 〈例〉RSH1リード20の許容オーバーハング量を調べます。
- ・方向を確認します。
- ・表から100mmであることがわかります。
- 注) 掲載数値は計算値であり使用条件により異なる場合があります。
- 〈選定例〉
- ・RSH1リード20 100mm
- ・RSH1リード20に決定

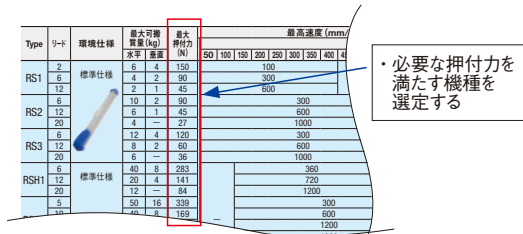


注) 複数の機種が選定された場合は、最大可搬質量の大きい機種を選定してください。オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

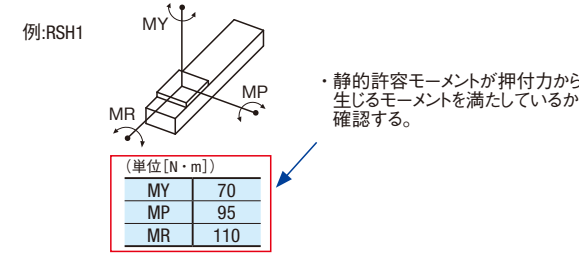
押付動作の選定例

最大押付力と静的許容モーメントを確認します。押付動作以外の選定は、上記「位置決め動作の選定例」をご確認ください。

①最大押付力の確認



②静的許容モーメントの確認



7) 単軸ロボット

■特長: 小型・ローコストロボット
 リモートコマンド制御・リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) に対応

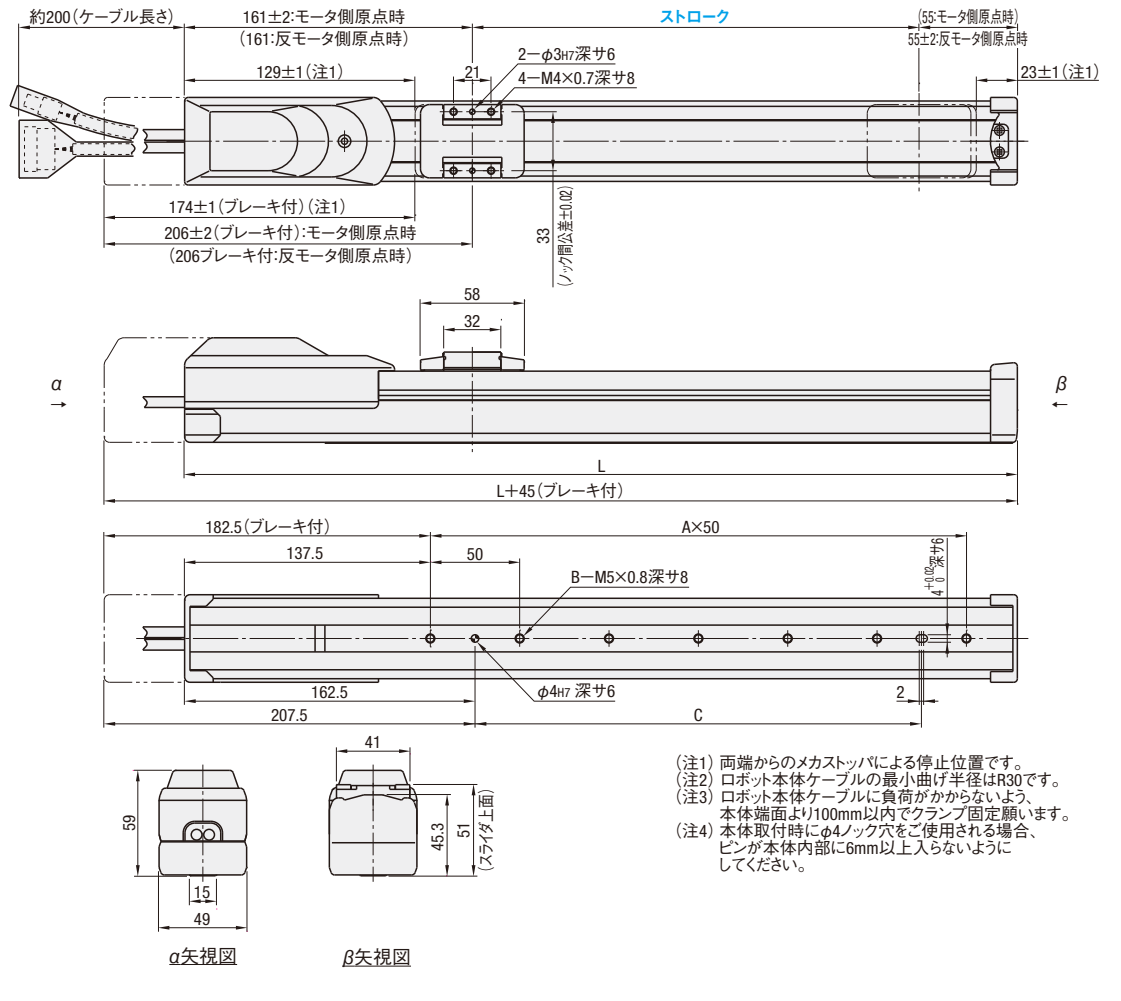


■構成部品	ロボット本体/コントローラ/ケーブル		
■付属品	コントローラ 入出力仕様		
△付属品	NPN_PNP	CC-Link	DeviceNet
	取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
■ロボット材質/表面処理	構成部品	ガイドレール	スライダ
	M材質	鉄	アルミ
S表面処理	-	-	アルマイト
■一般仕様	ボールねじ	モータ	位置検出器
φ8 (C10転造)	φ8	モータ	位置検出器
	ステップング	レールバ (インクリメンタル)	使用周囲温度・湿度 (結露無きこと)

コントローラ仕様 ☑ P.437 サイクルタイム線図 ☑ P.441 クリーン仕様はWeb掲載です。

■基本仕様 用語説明、よくある質問 ☑ P.440

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/sec)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
			水平	垂直						
RS1	02	±0.02	6	4	150	50~400 (50ピッチ)	100	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	06		4	2	90		300			
	12		2	1	45		600			



Type	寸法・質量	ストローク (mm)							
		50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	L (mm)	266	316	366	416	466	516	566	616
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10
	C (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
	質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

Type	型式		選択			
	リード (mm)	ブレーキ有無 (☑1)	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ (m)	ストローク (mm)
RS1	02	無:無記入 有:B	C1 DC24V ±10%	NPN:N PNP:P CC-Link:C DeviceNet:D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50~400 (指定50mm単位)
	06					
	12					

(☑1) 垂直使用時はブレーキ有無をご確認ください。

Order注文例: 型式 RS102B - コントローラ種類 C1 - 入出力種類 N - ケーブル長さ 3 - ストローク 400

Delivery 5 日目発送

☑同型式6台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

型式	¥基準単価 1~5台							
	ストローク (mm)							
	50	100	150	200	250	300	350	400
RS1□□	30,800	32,500	33,400	34,300	35,200	36,000	37,000	37,900
RS1□□B	45,000	46,000	46,900	47,800	48,700	49,500	50,500	51,400

種類	入出力種類	¥基準単価 1~5台	
		ケーブル長さ (m)	¥基準単価 1~5本
C1	N	13,500	5,500
	P	24,400	5,500
	C	26,200	7,300
	D	28,900	9,900

▲注意
 本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるように、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例☑ P.438参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります
 <例>注文型式がRS102-C1-N-3-400の場合
 (ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)=合計購入価格
 ¥37,900 + ¥13,500 + ¥5,500 = ¥56,900

■許容オーバーハング量

- 水平使用時
- 壁面取付使用時
- 垂直使用時

■静的許容モーメント

・モーメント図

	MY	MP	MR
N・m	16	19	17

リード	質量	A	B	C
02	6kg	863	40	60
	4kg	869	61	92
06	4kg	567	56	84
	3kg	556	76	112
12	2kg	687	116	169
	2kg	667	107	152

Alteration追加

型式 RS102B - コントローラ種類 C1 - 入出力種類 N - ケーブル長さ 3 - ストローク 400 - (G・E...etc.) G-E

Alterations	Code	Spec.	¥/1Code
グリス変更	G	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製LG2)	4,500
原点位置変更	E	原点位置を反モータ側に変更します。	無料
ハンディターミナル標準仕様	H	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様☑ P.415・439	34,300
ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	D	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様☑ P.415・439	56,800
サポートソフトUSB通信ケーブル付	S	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様☑ P.415・439	17,700
サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	R	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様☑ P.416・439	14,000
I/Oケーブル	T	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様☑ P.416・439	1,900
ロボット本体取扱説明書	MJ/ME	ロボット本体取扱説明書を付属します。MJ: 日本語版 ME: 英語版	1,200
コントローラ取扱説明書	KJ/KE	コントローラ取扱説明書を付属します。KJ: 日本語版 KE: 英語版	1,200
本体樹脂色変更	BC	ロボット樹脂色を黒色に変更します。	500

☑オプション品を単品にてご購入の場合は、P.439をご参照ください。☑追加にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりもお安くお求めいただけます。
 ☑ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。
 ☑パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

■特長: 小型・ロコストロボット
 リモートコマンド制御・リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) に対応

ロボット本体
 コントローラ
 ケーブル
 本体樹脂黒色仕様 (追加加工にて指定ください)
 取扱説明CD-ROM

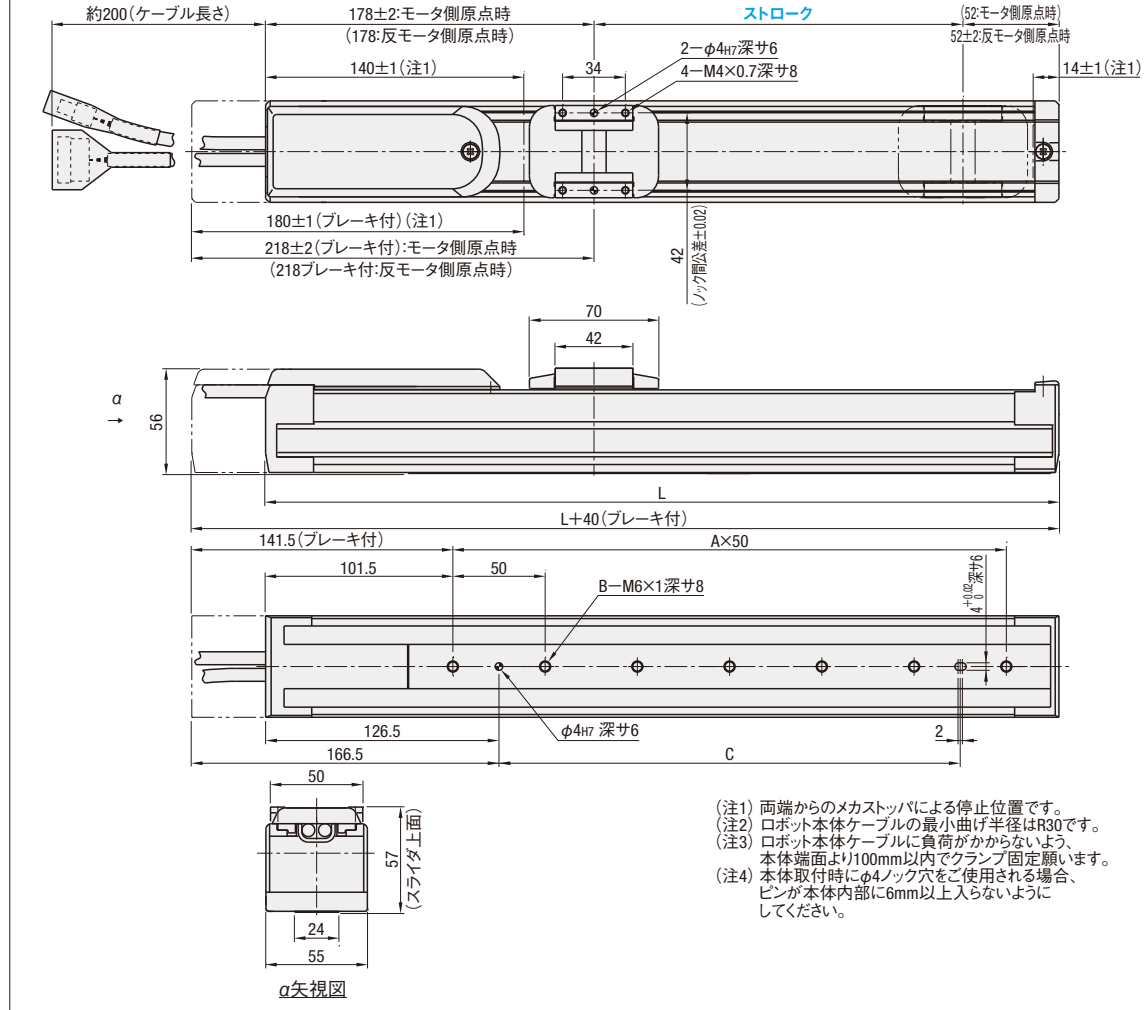
■構成部品

ロボット本体/コントローラ/ケーブル			
■付属品			
コントローラ 入出力仕様			
△付属品	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	CC-Linkコネクタ/DeviceNetコネクタ		
■ロボット材質/表面処理			
構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
材質	鉄	アルミ	アルミ
表面処理	-	-	アルマイト
■一般仕様			
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

■基本仕様 用語説明、よくある質問 P.440

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	最高速度 (注) (mm/sec)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
			水平	垂直						
RS2	06	±0.02	10	2	90	50~800 (50ピッチ)	300~190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	12		6	1	45		600~380			
	20		4	-	27		1000~633			

(注) ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



■寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク (mm)															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2	L (mm)	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
	A (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B (mm)	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0

1-421 プレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

Type	型式		選択			
	リード (mm)	ブレーキ有無 (注1)	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ (m)	ストローク (mm)
RS2	06	無:無記入 有:B	C1 DC24V ±10%	NPN:N PNP:P CC-Link:C DeviceNet:D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50~800 (指定50mm単位)
	12					
	20					

(注1) 垂直使用時はブレーキ有無をご確認ください。(リード20のブレーキ有無はご選定できません)

Order注文例: 型式 RS206B - コントローラ種類 C1 - 入出力種類 N - ケーブル長さ 3 - ストローク 400

Delivery 5 日目発送 出荷日

※同型式6台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1~5台															
	ストローク (mm)															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2□□	30,800	32,500	33,400	34,300	35,200	36,000	37,000	37,900	38,800	39,700	41,500	43,300	45,000	46,900	48,700	50,500
RS2□□B	45,000	46,000	46,900	47,800	48,700	49,500	50,500	51,400	52,300	53,200	55,000	56,800	58,500	60,400	62,200	64,000

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1~5台			
		N	P	C	D
C1	N	13,500			
	P	24,400			
	C	26,200			
	D	28,900			

■ケーブル価格

ケーブル長さ (m)	¥基準単価 1~5本			
	1	3	5	10
1	5,500			
3	5,500			
5	7,300			
10	9,900			

注意: 本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるように、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.438参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります。
 <例>注文型式がRS206-C1-N-3-400の場合
 (ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)=合計購入価格
 ¥37,900 + ¥13,500 + ¥5,500 = ¥56,900

■許容オーバーハング量

- 水平使用時
- 壁面取付使用時
- 垂直使用時

静的許容モーメント

- モーメント図

N・m			
MY	MP	MR	
25	33	30	

■最高速度 (mm/sec)

Type	リード (mm)	ストローク (mm)			
		50~600	650	700	800
RS2	06	300	280	250	220
	12	600	560	500	440
	20	1000	933	833	733

注: ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は上表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

Alteration追加加工

型式 RS206B - コントローラ種類 C1 - 入出力種類 N - ケーブル長さ 3 - ストローク 400 - (G・E...etc.)

グリス変更 原点位置変更

Alterations	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Code										
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工LG2)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様P.415・439	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様P.415・439	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様P.415・439	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様P.439	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様P.416・439	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ:日本語版 ME:英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ:日本語版 KE:英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.439をご参照ください。追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりもお安くお求めいただけます。
 ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。
 パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

7 単軸ロボット
 アクチュエータ

■特長: 小型・ローコストロボット
 リモートコマンド制御・リモートI/O制御(CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御(RS232C仕様)に対応

ロボット本体
コントローラ

本体樹脂黒色仕様
(追加加工にてご指定ください)

ケーブル

取扱説明CD-ROM

RoHS

■構成部品: ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品: コントローラ 入出力仕様

△付属品	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ	—	—	—
	—	CC-Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
材質	鉄	アルミ	アルミ
表面処理	—	—	アルマイト

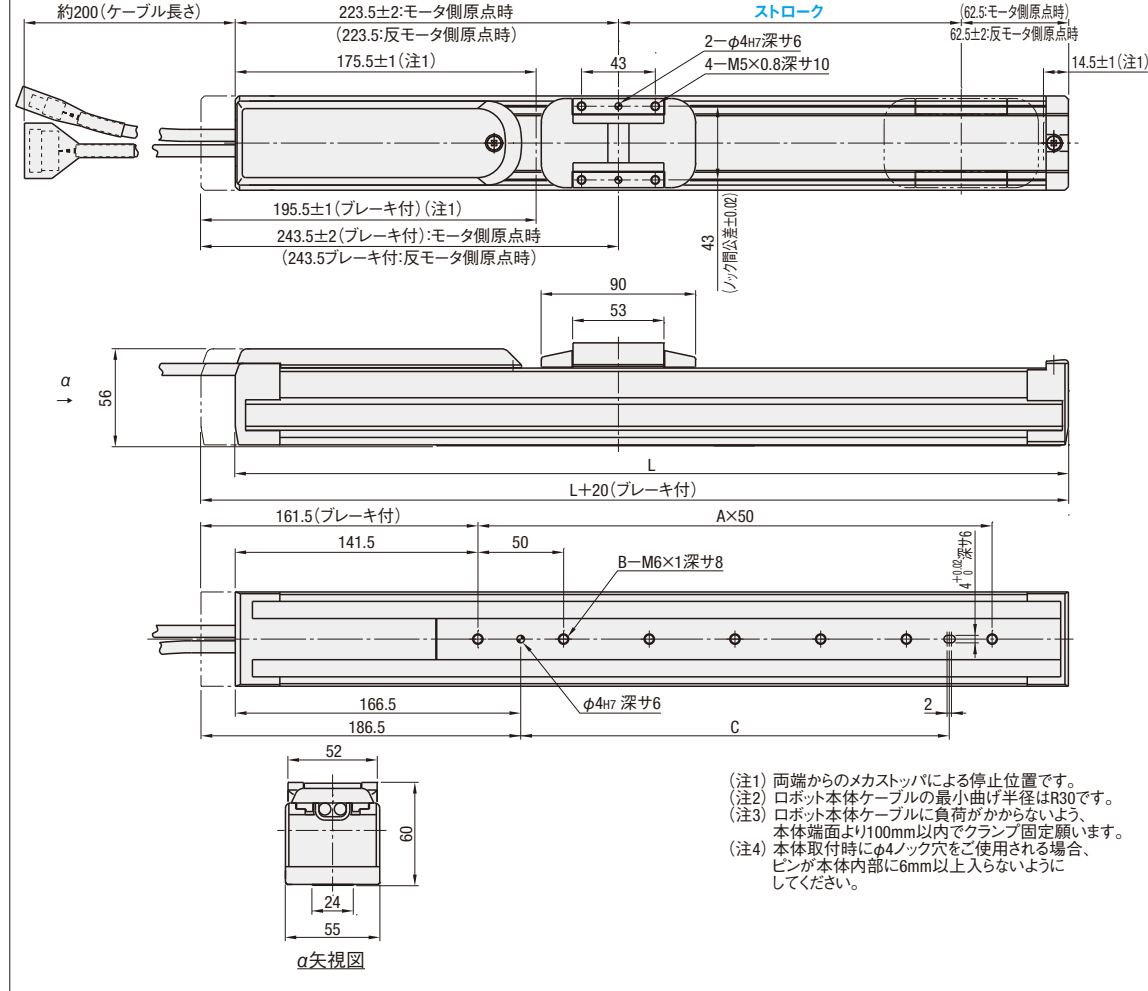
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

■基本仕様 用語説明、よくある質問 P.440

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg)		最大押付力(N)	ストローク(mm)	最高速度(注)(mm/sec)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
			水平	垂直						
RS3	06	±0.02	12	4	120	50~800 (50ピッチ)	300~190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	12		8	2	60	600~380				
	20		6	—	36	1000~633				

(注) ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



■寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク(mm)															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3	L(mm)	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
	A(mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B(mm)	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C(mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量(kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3

●ブレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

Type	型式		選択			
	リード(mm)	ブレーキ有無(◎1)	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ(m)	ストローク(mm)
RS3	06	無:無記入 有:B	C1 DC24V ±10%	NPN:N PNP:P CC-Link:C DeviceNet:D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50~800 (指定50mm単位)
	12					
	20					

◎1) 垂直使用時はブレーキ有をご指定ください。(リード20のブレーキ有はご指定できません)

Order 注文例: 型式 RS306B - コントローラ種類 C1 - 入出力種類 N - ケーブル長さ 3 - ストローク 400

Delivery 出荷日: 5 日目発送

◎同型式6台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1~5台															
	ストローク(mm)															
RS3□□	36,000	37,000	37,900	38,800	39,700	40,500	41,500	42,400	43,300	44,200	45,000	46,000	47,800	49,500	51,400	53,200
RS3□□B	49,500	50,500	51,400	52,300	53,200	54,000	55,000	55,900	56,800	57,700	58,500	59,500	61,300	63,000	64,900	66,700

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1~5台			
		ケーブル長さ(m)			
C1	N	13,500	24,400	26,200	28,900
	P	24,400	26,200	28,900	—
	C	26,200	28,900	—	—
	D	28,900	—	—	—

■ケーブル価格

種類	ケーブル長さ(m)	¥基準単価 1~5本			
		ケーブル長さ(m)			
C1	1	5,500	5,500	7,300	9,900
	3	5,500	7,300	—	—
	5	7,300	—	—	—
	10	9,900	—	—	—

注意: 本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるように、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.438参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります
 <例>注文型式がRS306-C1-N-3-400の場合
 (ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)=合計購入価格
 ¥42,400 + ¥13,500 + ¥5,500 = ¥61,400

■許容オーバーハング量

- 水平使用時
- 壁面取付使用時
- 垂直使用時

■静的許容モーメント

・モーメント図

N・m		
MY	MP	MR
32	38	34

■最高速度 (mm/sec)

Type	リード(mm)	ストローク(mm)					
		50~600	650	700	750	800	
RS3	06	300(250)	280(250)	250	220	190	
	12	600(500)	560(500)	500	440	380	
	20	1000	933	833	733	633	

◎ () 数値は垂直使用時の場合です。
 ◎ ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

<価格例>左記型式の価格です。
 (ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)+
 ¥55,900 + ¥13,500 + ¥5,500 +
 (グリス変更価格)+(原点位置変更価格)=合計購入価格
 ¥4,500 + ¥0 = ¥79,400

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体取扱説明書	コントローラ取扱説明書	本体樹脂色変更
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製L2)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様P415・439	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様P415・439	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様P415・439	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様P439	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様P415・439	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ:日本語版 ME:英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。MJ:日本語版 KE:英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500

◎オプション品を単品にてご購入の場合は、P.439をご参照ください。◎追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりも安くお求めいただけます。
 ◎ボイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。
 ◎パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

7 単軸ロボット
アークチュウエータ

単軸ロボット RSH1 -ストレートタイプ-



専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
 便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE
対応

CEマーキング注意事項参照 P.440

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

■特長: 大型・高荷重対応ロボット
 リモートコマンド制御・リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) に対応



RoHS

■構成部品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリー)/(ノイズフィルタ)

■付属品

コントローラ 入出力仕様			
△付属品	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/EXコネクタ/ダミーコネクタ		
		CC-Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
表面処理	アルマイト	-	アルマイト	アルマイト

■一般仕様

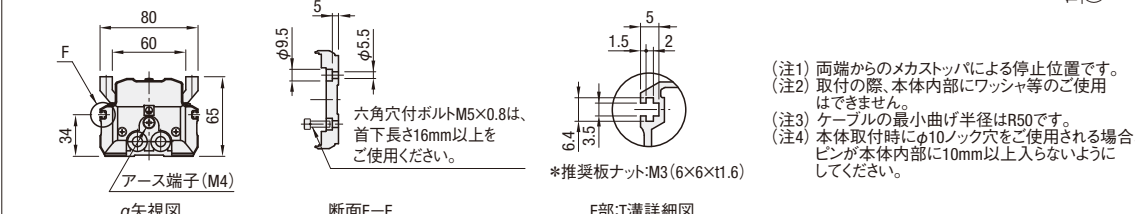
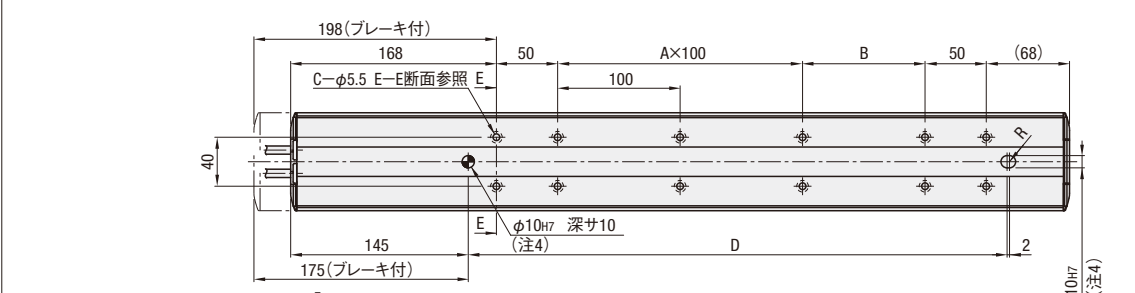
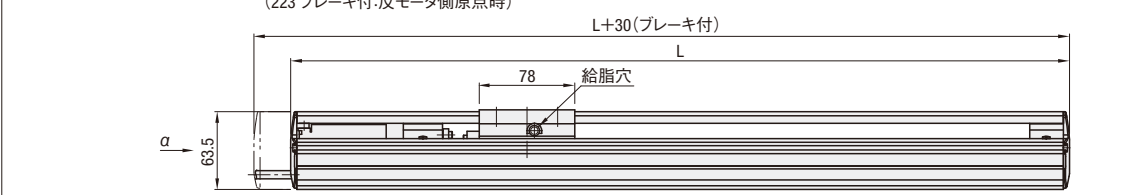
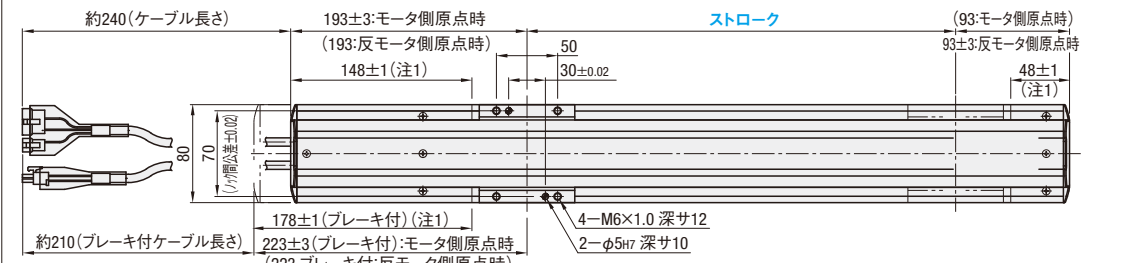
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

コントローラ仕様 P.437 サイクルタイム線図 P.441 クリーン仕様はWeb掲載です。

■基本仕様 用語説明、よくある質問 P.440

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		定格推力 (N)	最高速度 (注) (mm/sec)	ストローク (mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
			水平	垂直						
RSH1	06	±0.02	40	8	283	360~180	150~800 (50ピッチ)	10,000km以上	単相AC 100~115V 200~230V ±10%	255点
	12		20	4	141	720~360				
	20		12	-	84	1200~600				

(注) ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



■寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク (mm)													
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RSH1	L (mm)	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
	A (mm)	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
	B (mm)	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
	C (mm)	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
	D (mm)	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890
	質量 (kg)	3.6	3.9	4.2	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3

● プレーキ付の質量は 0.3kg 重くなります。

型式	選択							
	Type	リード (mm)	ブレーキ有無 (注1)	コントローラ種類 (注2)	入出力種類	ノイズフィルタ有無 (注3)	ケーブル	ストローク (mm)
RSH1	06	無: 無記入 有: B	注1: 仕様 770~1150 電源 AC100~115V AC200~230V	注2: 770~1150 インクリメンタル仕様 C21A C21B C22A C22B	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	無: F0 有: F1 仕様 P.440	標準 耐屈曲 3.5m: R3 5m: R5 10m: R10	150~800 (指定50mm単位)
	12							
	20							

(注1) 垂直使用時はブレーキをご選定ください。(リード20のブレーキはご選定できません) (注2) コントローラはそれぞれの仕様パラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリーはRoHS指令対象外製品です。(注3) 本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例: 型式 RSH106B - C22A - N - F1 - 3 - 400

Delivery 出荷日: 5 日 目 発送

● 同型式6台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1~5台						
	ストローク (mm)						
	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800
RSH1□□	99,000	102,300	105,400	108,500	111,700	114,800	118,000
RSH1□□B	126,000	129,300	132,400	135,500	138,700	141,800	145,000

■コントローラ価格

種類	¥基準単価 1~5台	
	C21A/C22A アブソリュート仕様 (データ保存用バッテリー付)	C21B/C22B インクリメンタル 仕様
出力	52,300	49,500
N	63,200	60,400
P	65,000	62,200
C	67,700	64,900
D		

■ケーブル価格

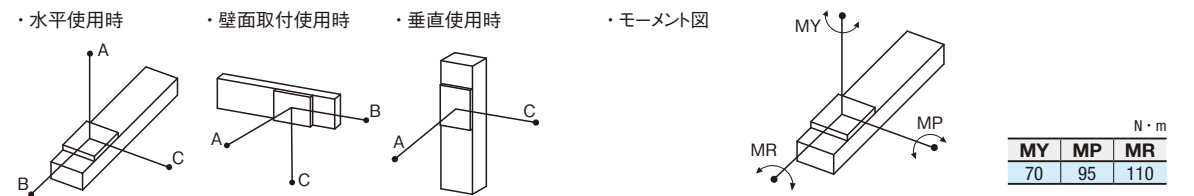
ケーブル (標準)	¥基準単価 1~5本	
	ケーブル (耐屈曲)	ケーブル (標準)
3	8,200	R3 11,000
5	10,900	R5 14,500
10	18,200	R10 23,600

■ノイズフィルタ価格

ノイズフィルタ有無	¥基準単価 1~5台	
	無: F0	0
有: F1	3,300	

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります。
 <例>注文型式がRSH106-C22A-N-F1-3-400の場合
 (ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)+(ノイズフィルタ価格)=合計購入価格
 ¥105,400 + ¥52,300 + ¥8,200 + ¥3,300 = ¥169,200

▲注意
 本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除してあります。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.438参照



■最高速度 (mm/sec)

Type	リード (mm)	ストローク (mm)					
		150~550	600	650	700	750	800
RSH1	06	360	324	270	234	216	180
	12	720	648	540	468	432	360
	20	1200	1080	900	780	720	600

● ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は上表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

● オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

<価格例>左記型式の価格です。
 (ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ノイズフィルタ価格)+
 ¥132,400 + ¥52,300 + ¥3,300 +
 (ケーブル価格)+(プラス変更価格)+(原点位置変更価格)=合計購入価格
 ¥8,200 + ¥4,500 + ¥0 = ¥200,700

Alterations	Code	Spec.	¥/1Code
グリス変更	G	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工L62)	4,500
原点位置変更	E	原点位置を反モータ側に変更します。	無料
ハンディターミナル標準仕様	H	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.415・439	34,300
ハンディターミナルデッドマンスイッチ仕様	D	ハンディターミナルデッドマンスイッチ仕様を付属します。仕様 P.415・439	56,800
サポートソフト USB通信ケーブル付	S	サポートソフト USB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.415・439	17,700
サポートソフト D-Sub通信ケーブル付	R	サポートソフト D-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様 P.439	14,000
I/Oケーブル	T	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.416・439	1,900
ロボット本体用取扱説明書	MJ/ME	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ: 日本語版 ME: 英語版	1,200
コントローラ用取扱説明書	KJ/KE	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ: 日本語版 KE: 英語版	1,200

● オプション品を単品にてご購入の場合は、P.439をご参照ください。● 追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりもお安くお求めいただけます。
 ● ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。
 ● パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

7 単軸ロボット

単軸ロボット RSH2 -ストレートタイプ-



専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE
対応

CEマーキング注意事項参照 P.440

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

■特長: 大型・高荷重対応ロボット
リモートコマンド制御・リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) に対応



RoHS

■構成部品: ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリー)/(ノイズフィルタ)

■付属品

コントローラ 入出力仕様			
NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet	
取扱説明CD-ROM	電源コネクタ/EXTコネクタ/タミコネクタ		
	CC-Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ	

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
表面処理	アルマイト	-	アルマイト	アルマイト

■一般仕様

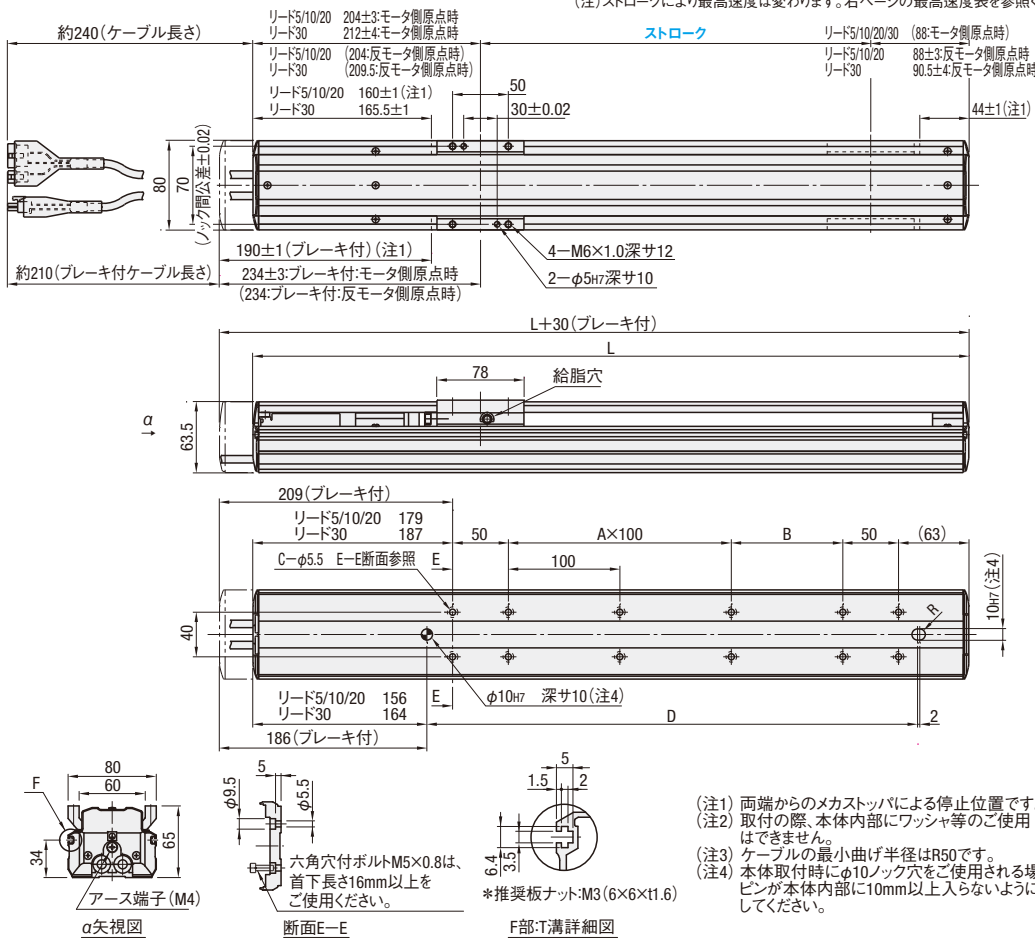
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ15 (C7転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

コントローラ仕様 P.437 サイクルタイム線図 P.441 クリーン仕様はWeb掲載です。

■基本仕様 用語説明、よくある質問 P.440

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		定格推力 (N)	最高速度 (注) (mm/sec)	ストローク (mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSH2	05	±0.01	水平	垂直	339	300~120	150~1050 (50ピッチ)	10,000km以上	単相AC 100~115V 200~230V ±10%	255点
	10		40	8	169	600~240				
	20		20	4	84	1200~480				
	30		7	-	56	1800~720				

(注) ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



■寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク (mm)																		
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH2	L (リード5/10/20)	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
	L (リード30)	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
	A (mm)	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
	B (mm)	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
	C (mm)	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
	D (mm)	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
	質量 (kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5

ブレーキ付の質量は0.3kg重くなります。

Type	型式		選択				
	リード (mm)	ブレーキ有無 (注1)	コントローラ種類 (注2)	入出力種類	ノイズフィルタ有無 (注3)	ケーブル	ストローク (mm)
RSH2	05	無:無記入 有:B	仕様 アケル+中継 子-接続用期間 AC100~115V AC200~230V	インケル仕様 C21A C21B C22A C22B	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	無: F0 有: F1 仕様 P.440	標準 150~1050 (指定50mm単位)
	10						標準 3.5m: R3
	20						5m: R5
	30						10m: R10

(注1) 垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。(リード30のブレーキ有はご選定できません)
(注2) コントローラはそれぞれの仕様パラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリーはRoHS指令対象外製品です。
(注3) 本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例: 型式 - コントローラ種類 - 入出力種類 - ノイズフィルタ種類 - ケーブル - ストローク
RSH205B - C22A - N - F1 - 3 - 400

Price 価格

Delivery 出荷日: 5 日目発送

同型式6台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1~5台									
	ストローク (mm)									
RSH2	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050
RSH2	126,000	130,500	135,000	139,500	144,000	148,500	153,000	157,500	162,000	166,500
RSH2	153,000	157,500	162,000	166,500	171,000	175,500	180,000	184,500	189,000	193,500

■コントローラ価格

種類	¥基準単価 1~5台	
	C21A/C22A アプリケーション仕様 (データ保存用バッテリー付)	C21B/C22B インクリメンタル 仕様
出力	N	P
	52,300	49,500
	63,200	60,400
	65,000	62,200
	67,700	64,900

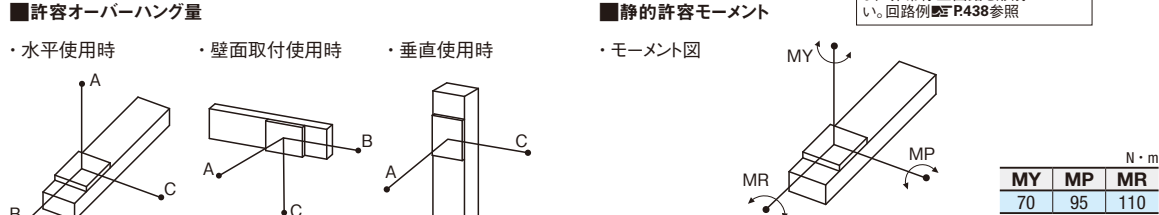
■ケーブル価格

ケーブル (標準)	¥基準単価 1~5本	
	ケーブル (耐屈曲)	¥基準単価 1~5本
3	R3	11,000
5	R5	14,500
10	R10	23,600

■ノイズフィルタ価格

ノイズフィルタ有無	¥基準単価 1~5台	
	無: F0	0
有: F1	3,300	

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります
<例>注文型式がRSH205-C22A-N-F1-3-400の場合
(ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)+(ノイズフィルタ価格)=合計購入価格
¥135,000 + ¥52,300 + ¥8,200 + ¥3,300 = ¥198,800



■最高速度 (mm/sec)

Type	リード (mm)	ストローク (mm)															
		150~200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950
RSH2	05	300	255	225	195	180	165	150	135	120							
	10	600	510	450	390	360	330	300	270	240							
	20	1200	1020	900	780	720	660	600	540	480							
	30	1800	1530	1350	1170	1080	990	900	810	720							

ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は上表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。
<価格例>大型型式の価格です。
(ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ノイズフィルタ価格)+
¥162,000 + ¥52,300 + ¥3,300 +
(ケーブル価格)+(グリス変更価格)+(原点位置変更価格)=合計購入価格
¥8,200 + ¥4,500 + ¥0 = ¥230,300

Alteration 追加加工

Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。 (日本精工製L62)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.415・439	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.415・439	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.415・439	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様 P.439	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.416・439	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ: 日本語版 ME: 英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ: 日本語版 KE: 英語版
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200

オプション品を単品でご購入の場合は、P.439をご参照ください。追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりもお安くお求めいただけます。
ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

7 単軸ロボット

単軸ロボット RSH3 -ストレートタイプ-



専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
 便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE
対応

CEマーキング注意事項参照 P.440

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

■特長: 大型・高荷重対応ロボット
 リモートコマンド制御・リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) に対応



RoHS

■構成部品: ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリー)/(ノイズフィルタ)

■付属品

コントローラ 入出力仕様			
△付属品	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/EXTコネクタ/ダミーコネクタ		
	—	CC-Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
□材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
△表面処理	アルマイト	—	アルマイト	アルマイト

■一般仕様

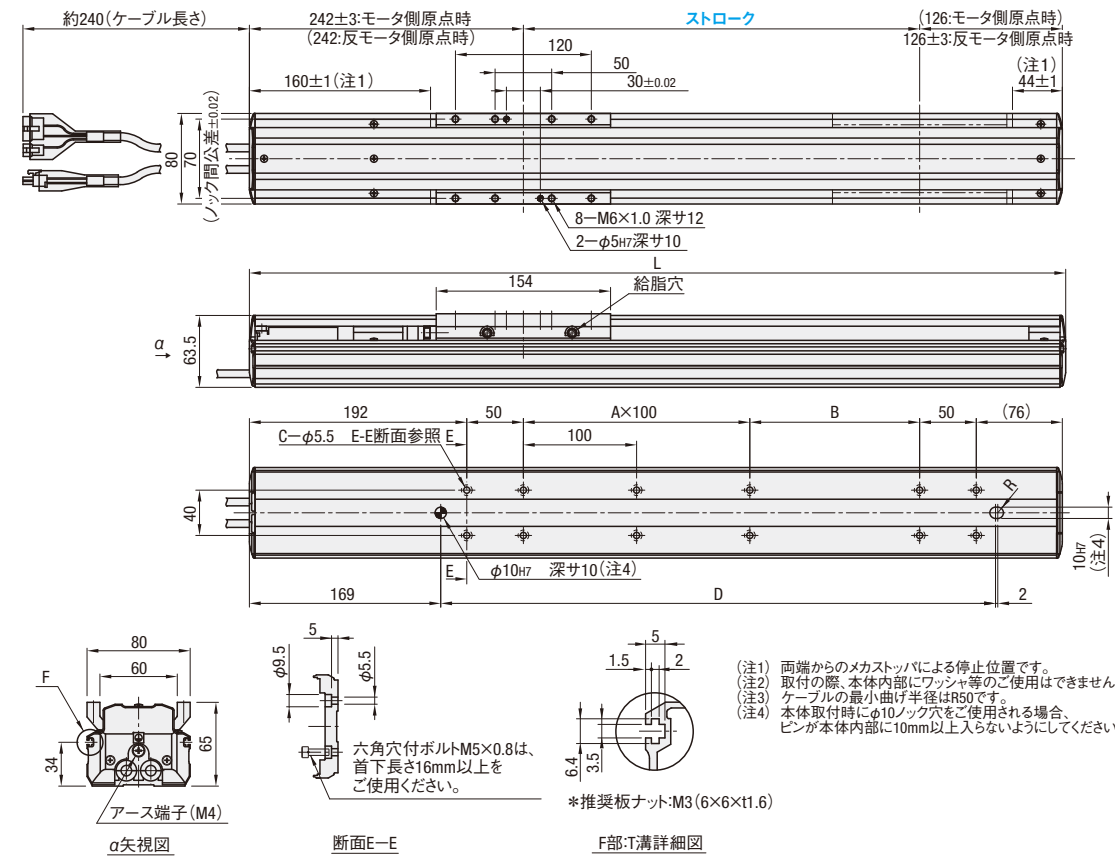
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ15 (C7転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

コントローラ仕様 P.437 サイクルタイム線図 P.441 クリーン仕様はWeb掲載です。

■基本仕様 用語説明、よくある質問 P.440

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg) 水平	定格推力 (N)	最高速度 (注) (mm/sec)	ストローク (mm) (50ピッチ)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSH3	05	±0.01	80	339	300~105	150~1050 (50ピッチ)	10,000km以上	AC100~115V	255点
	10		60	169	600~210			AC200~230V	
	20		30	84	1200~420			±10%	

(注) ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



■寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク (mm)																		
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH3	L (mm)	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418
	A (mm)	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
	B (mm)	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
	C (mm)	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
	D (mm)	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190
	質量 (kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3

型式	リード (mm)	選択							
		コントローラ種類 (注1)		入出力種類	ノイズフィルタ有無 (注2)	ケーブル	ストローク (mm)		
RSH3	05	仕様 電源 AC100~115V AC200~230V	アプリアド仕様 (データ保存用バッテリー付) インクリメンタル仕様	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	無: F0 有: F1 仕様 P.440	標準 耐屈曲 3.5m: R3 5m: R5 10m: R10	150~1050 (指定50mm単位)		
	10							C21A C21B	C21A C21B
	20							C22A C22B	C22A C22B

(注1) コントローラはそれぞれの仕様パラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリーはRoHS指令対象外製品です。
 (注2) 本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選択ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例: 型式 - コントローラ種類 - 入出力種類 - ノイズフィルタ有無 - ケーブル - ストローク
 RSH305 - C22A - N - F1 - 3 - 400

Delivery 出荷日: 5 日目発送

※同型式6台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1~5台									
	ストローク (mm)									
RSH3□□	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050
	144,000	148,500	153,000	157,500	162,000	166,500	171,000	175,500	180,000	184,500

種類	¥基準単価 1~5台	
	C21A/C22A アプリアド仕様 (データ保存用バッテリー付)	C21B/C22B インクリメンタル 仕様
入出力		
N	52,300	49,500
P	63,200	60,400
C	65,000	62,200
D	67,700	64,900

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります
 <例>注文型式がRSH305-C22A-N-F1-3-400の場合
 (ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)+(ノイズフィルタ価格)=合計購入価格
 ¥153,000 + ¥52,300 + ¥8,200 + ¥3,300 = ¥216,800

■許容オーバースタック量

- ・水平使用時
- ・壁面取付使用時

■静的許容モーメント

- ・モーメント図

N・m		
MY	MP	MR
128	163	143

■最高速度 (mm/sec)

Type	リード (mm)	ストローク (mm)																		
		150~200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
RSH3	05	300	255	225	195	180	165	150	135	120	105									
	10	600	510	450	390	360	330	300	270	240	210									
	20	1200	1020	900	780	720	660	600	540	480	420									

※ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は上表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

Alteration 追加加工: 型式 - コントローラ種類 - 入出力種類 - ノイズフィルタ有無 - ケーブル - ストローク - (G・E...etc.)
 RSH305 - C22A - N - F1 - 3 - 400 - G - E

<価格例>上記型式の価格です。
 (ロボット本体価格)+(コントローラ価格)+(ノイズフィルタ価格)+
 ¥153,000 + ¥52,300 + ¥3,300 +
 (ケーブル価格)+(クリス変更価格)+(原点位置変更価格)=合計購入価格
 ¥8,200 + ¥4,500 + ¥0 = ¥221,300

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルテッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製L62)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.415・439	ハンディターミナルテッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.415・439	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.415・439	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様 P.439	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.416・439	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ: 日本語版 ME: 英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ: 日本語版 KE: 英語版
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200

※オプション品を単品にてご購入の場合は、P.439をご参照ください。追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりもお安くお求めいただけます。
 ※ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。
 ※パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

7 単軸ロボット

単軸ロボット RSD1/RSDG1 ロッドタイプ



専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
 便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE
 対応

CEマーキング注意事項参照 P.440

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

■特長: 小型・ロッドタイプロボット
 リモートコマンド制御・リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) に対応

RSD1 サポートガイド無 RSDG1 サポートガイド付

コントローラ

ケーブル

取扱説明CD-ROM

RoHS

■構成部品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

コントローラ 入出力仕様			
△付属品	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/タミコネクタ		
		CC-Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

Type	構成部品	本体	ロッド	カバー	シャフト	ボア7ヶ所
RSD1	□材質	アルミ	鉄	ABS	—	—
	⊖表面処理	アール塗装	—	—	—	—
RSDG1	□材質	アルミ	鉄	ABS	鉄	鉄
	⊖表面処理	アール塗装	—	—	—	—

■一般仕様

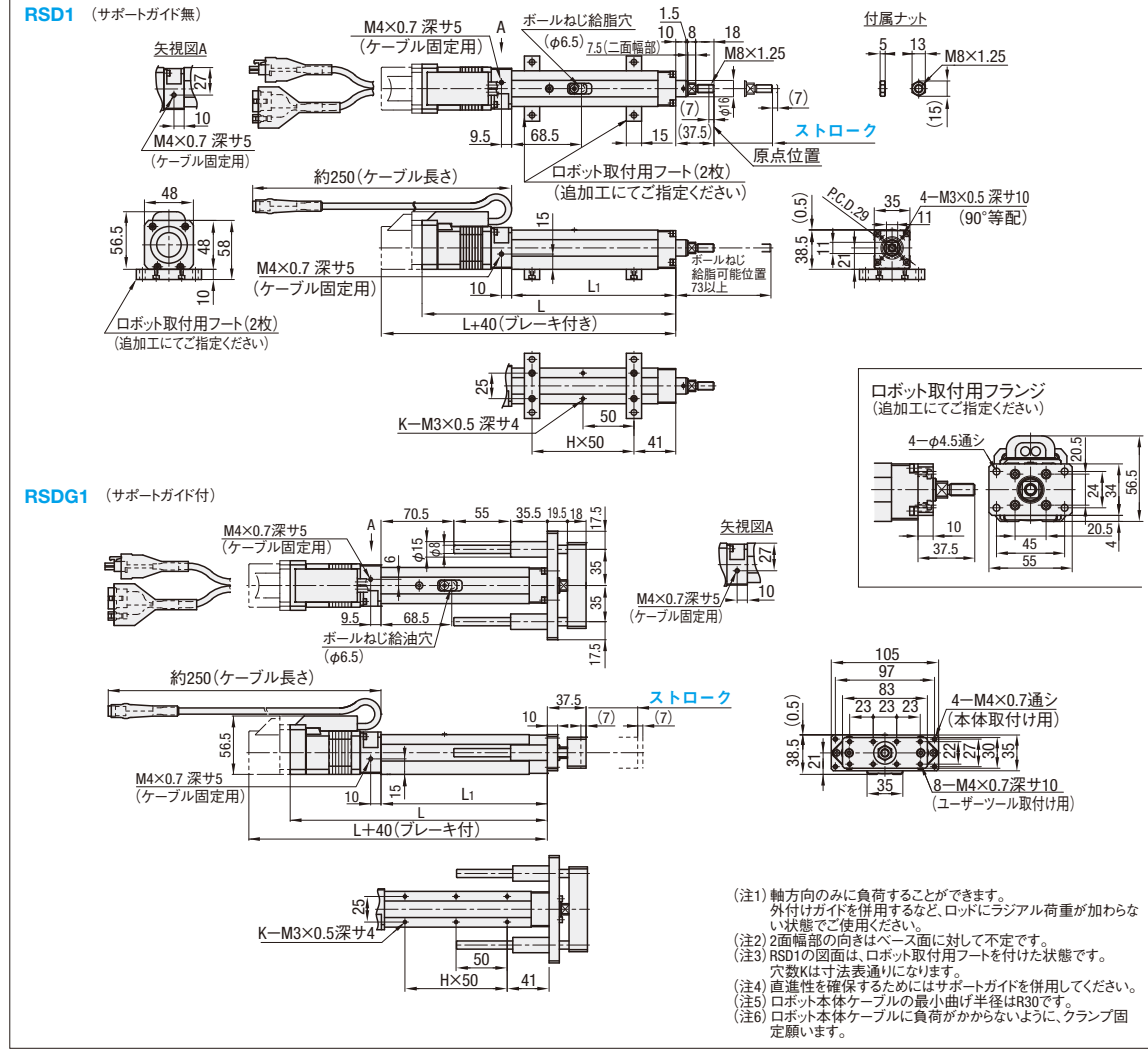
Type	ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
RSD1	φ8	(C10転造)	レゾパ (インクリメンタル)	0~40℃・35~85%RH (結露なきこと)
RSDG1		ステッピング		

コントローラ仕様参照 P.437

■基本仕様 用語説明、よくある質問参照 P.440

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	定格走行寿命 (h)	ロストモーション (mm)	ロッド不回転精度 (度)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/sec)	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
			水平	垂直								
RSD1	06	±0.02	~8	~7.5	100	5,000km以上	0.1以下	±1.0	50~200 (50ピッチ)	~250	DC24V ±10%	255点
RSDG1	12	±0.02	~4	~3.5	75		±0.05	±0.05	50~200 (50ピッチ)	~500		

① 垂直時の走行寿命は、可搬質量により変化します。走行寿命表をご確認ください。 ② 可搬質量により、最高速度が変わります。速度-可搬質量表をご参照ください。



■寸法

Type	寸法	ストローク (mm)			
		50	100	150	200
RSD1 RSDG1	L1 (mm)	161	211	261	311
	L (mm)	249	299	349	391
	H (mm)	2	3	4	5
	K (mm)	6	8	10	12

■質量 (kg)

Type	ストローク (mm)			
	50	100	150	200
RSD1	1.1	1.3	1.4	1.6
RSDG1	1.5	1.7	1.9	2.1

③ プレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

型式	選択					
	リード (mm)	ブレーキ有無 (④)	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ (m)	ストローク (mm)
RSD1 RSDG1	06 12	無: 無記入 有: B	C1 DC24V±10%	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50~200 (指定50mm単位)

① 垂直使用時はブレーキ有をご確認ください。

Order 注文例: **型式** RSD106B - **コントローラ種類** C1 - **入出力種類** N - **ケーブル長さ** 3 - **ストローク** 150

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価1~3台 ストローク (mm)			
	50	100	150	200
RSD1□□	30,800	30,900	31,800	32,100
RSD1□□B	40,500	41,400	42,300	43,200
RSDG1□□	47,300	47,600	49,100	49,400
RSDG1□□B	56,700	57,600	58,500	59,400

■ケーブル価格

種類	入出力種類	¥基準単価1~3本	
		ケーブル長さ (m)	¥基準単価1~3本
C1	N	1	5,500
	P	3	5,500
	C	5	7,300
	D	10	9,900

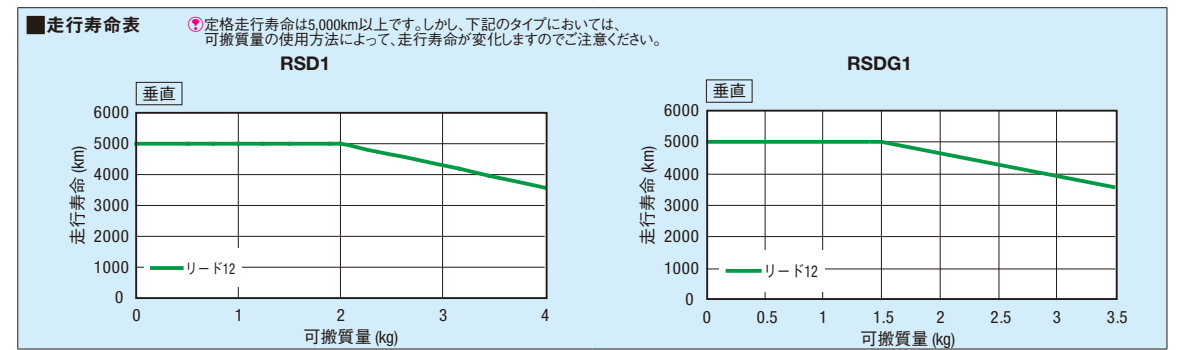
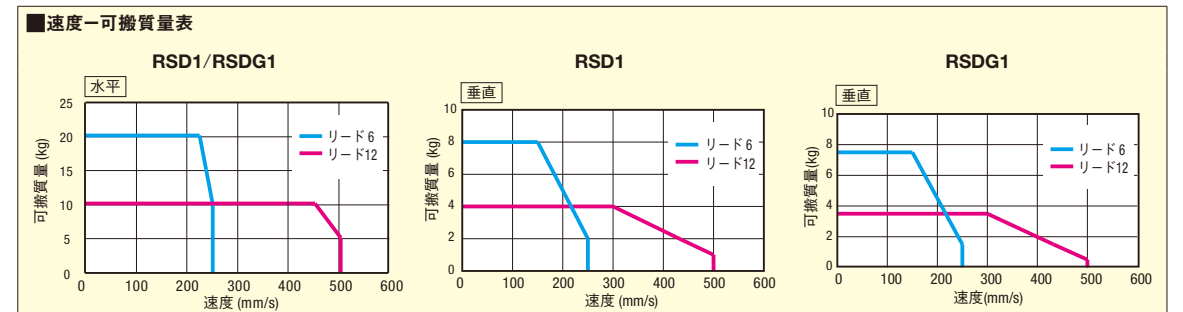
■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価1~3台	
		ケーブル長さ (m)	¥基準単価1~3本
C1	N	13,500	
	P	24,400	
	C	26,200	
	D	28,900	

■注意

本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるように、内部の主電源遮断回路を構築しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例参照 P.438参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格になります
 <例>注文型式がRSD106B-C1-N-3-150の場合
 (ロボット本体)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)=合計購入価格
 ¥49,100 + ¥13,500 + ¥5,500 = ¥68,100



Alteration 追加

型式: RSD106B - C1 - N - 3 - 200 - S-MJ (E・H...etc.)

Alterations	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC	HP	VP
ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデボマンスイッチ仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更	ロボット取付用フート	ロボット取付用フランジ	
Code	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC	HP	VP
Spec.	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様参照 P.415・439	ハンディターミナルデボマンスイッチ仕様を付属します。仕様参照 P.415・439	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様参照 P.415・439	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様参照 P.416・439	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様参照 P.416・439	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ: 日本語版 ME: 英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ: 日本語版 KE: 英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。	水平取付に使用するプレートを2枚付属します。仕様参照 P.439	垂直取付に使用するプレートを1枚付属します。仕様参照 P.439
¥/1Code	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500	2,300	2,300

⑤ オプション品を単品でご購入の場合は、P.439をご参照ください。⑥ 追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりも安くお求めいただけます。
 ⑦ ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。⑧ パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

7 単軸ロボット
 チューエータ

単軸ロボット RSD2/RSDG2 ロッドタイプ



専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE
対応

CEマーキング注意事項参照 P.440

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

■特長: 小型・ロッドタイプロボット
リモートコマンド制御・リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) に対応

RSD2 サポートガイド無 RSDG2 サポートガイド付

RoHS

■構成部品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル
■付属品

コントローラ 入力仕様				
△付属品	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet	
	取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/タミコネクタ/取付ナット6個			
		CC-Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ	

■ロボット材質/表面処理

Type	構成部品	本体	ロッド	カバー	シャフト	ボアワッパ
RSD2	□材質	アルミ	鉄	ABS	鉄	—
	◎表面処理	アクリル塗装	—	—	—	—
RSDG2	□材質	アルミ	鉄	ABS	鉄	鉄
	◎表面処理	アクリル塗装	—	—	—	—

■一般仕様

Type	ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
RSD2	φ8	—	レゾルバ (インクリメンタル)	0~40℃・35~85%RH (結露なきこと)
RSDG2	(C10転造)	ステッピング	—	—

取扱説明CD-ROM

コントローラ仕様参照 P.437

■基本仕様 用語説明, よくある質問参照 P.440

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	定格走行寿命 (km)	ロストモーション (mm)	ロッド不直度 (mm)		ストローク (mm)	最高速度 (mm/sec)	コントローラ入力電源	最大位置決め点数		
			水平	垂直				RSD2	RSDG2					RSD2	RSDG2
RSD2 RSDG2	02	±0.02	~45	RSD2 ~25	600	5,000km以上	0.1以下	±1.0	±0.05	50~300 (50ピッチ)	~90 ~250 ~500	DC24V ±10%	255点		
	06		~40	RSD2 ~12										~11	300
	12		~25	RSD2 ~5										~4	150

① 垂直時の走行寿命は、可搬質量により変化します。走行寿命表をご確認ください。 ② 可搬質量により、最高速度が変わります。速度-可搬質量表をご確認ください。

RSD2 (サポートガイド無)

RSDG2 (サポートガイド付)

■寸法

Type	寸法	ストローク (mm)					
		50	100	150	200	250	300
RSD2	L1 (mm)	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
RSDG2	L (mm)	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5

■質量 (kg)

Type	寸法	ストローク (mm)					
		50	100	150	200	250	300
RSD2	L1 (mm)	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7
RSDG2	L (mm)	2.0	2.4	2.7	3.0	3.3	3.7

(注) 軸方向のみに負荷することができます。ロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
(注2) 2面幅部の向きはベース面に対して不定です。
(注3) RSD2の図面は、ロボット取付用フットを付けた状態です。
(注4) 直進性を確保するためには、サポートガイドを併用してください。
(注5) ロボット本体ケーブルの最小曲半径はR30です。
(注6) ロボット本体ケーブルに負荷がかからないように、クランプ固定願います。

型式	選択						
	Type	リード (mm)	ブレーキ有無 (①)	コントローラ種類	出力種類	ケーブル長さ (m)	ストローク (mm)
RSD2 RSDG2	02	無: 無記入 有: B	C1	DC24V±10%	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50~300 (指定50mm単位)
	06						
	12						

① 垂直使用時はブレーキ有無をご確認ください。

Order 注文例

型式 - コントローラ種類 - 出力種類 - ケーブル長さ - ストローク
RSD206B - C1 - N - 3 - 150

Delivery 出荷日 5 日目発送
① 同型式4台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価1~3台					
	ストローク (mm)					
RSD2	50	100	150	200	250	300
RSD2	33,700	34,300	35,500	36,000	38,400	38,900
RSD2	43,400	43,900	45,000	45,400	46,500	47,000
RSDG2	50,000	51,200	52,400	53,600	55,500	56,700
RSDG2	58,500	59,600	60,700	61,800	63,600	64,600

■ケーブル価格

種類	出力種類	¥基準単価1~3本	
		ケーブル長さ (m)	¥基準単価1~3本
C1	N	1	5,500
	P	3	5,500
	C	5	7,300
	D	10	9,900

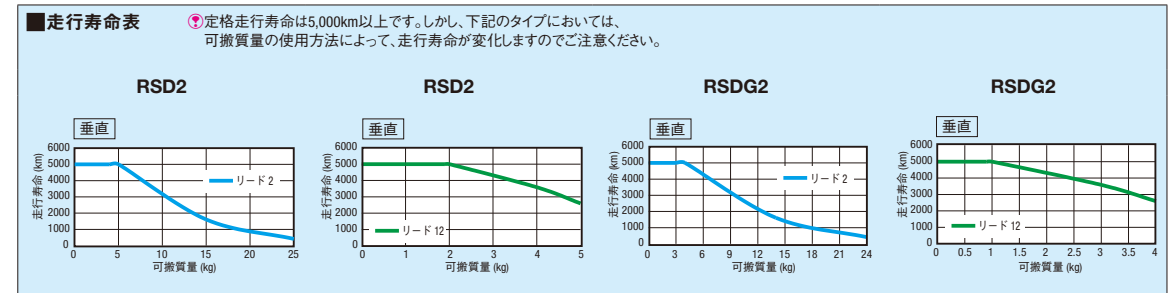
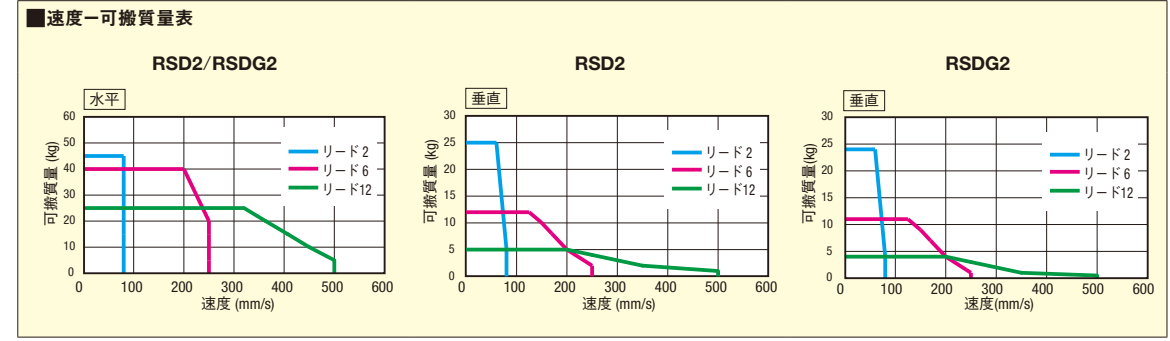
■コントローラ価格

種類	出力種類	¥基準単価1~3台	
		ケーブル長さ (m)	¥基準単価1~3本
C1	N	13,500	
	P	24,400	
	C	26,200	
	D	28,900	

■注意

本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるように、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路図参照 P.438参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格になります
<例>注文型式がRSD206B-C1-N-3-150の場合
(ロボット本体)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)=合計購入価格
¥45,000 + ¥13,500 + ¥5,500 = ¥64,000



Alteration 追加加工

型式 - コントローラ種類 - 出力種類 - ケーブル長さ - ストローク - (E・H...etc.)
RSD206B - C1 - N - 3 - 200 - S-MJ

Alterations	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデジタライズ仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体取扱い説明書	コントローラ取扱い説明書	本体樹脂色変更	ロボット取付用フット	ロボット取付用フランジ
Code	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC	HP	VP
Spec.	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様参照 P.415-439	ハンディターミナルデジタライズ仕様を付属します。仕様参照 P.415-439	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様参照 P.415-439	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様参照 P.439	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様参照 P.416-439	ロボット本体取扱い説明書を付属します。MJ: 日本語版 ME: 英語版	コントローラ取扱い説明書を付属します。KJ: 日本語版 KE: 英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。	水平取付に使用するプレート2枚、ナット12個を付属します。仕様参照 P.439	垂直取付に使用するプレート1枚を付属します。仕様参照 P.439
¥/1Code	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500	2,800	2,300

① オプション品を単品でご購入の場合は、P.439をご参照ください。② 追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりも安くお求めいただけます。
③ ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。④ パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

7
単軸
ロボット
ユーザー
データ

単軸ロボット RSD3/RSDG3 ロッドタイプ



専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
 便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE
 対応

CEマーキング注意事項参照 P.440

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

■特長: 小型・ロッドタイプロボット
 リモートコマンド制御・リモートI/O制御 (CC-Link, DeviceNet仕様)、パラレルI/O制御、オンラインコマンド制御 (RS232C仕様) に対応

RSD3 サポートガイド無



RSDG3 サポートガイド付



■構成部品

ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

コントローラ 入力仕様

NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/タミコネクタ/取付ナット6個		
	CC-Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

Type	構成部品	本体	ロッド	カバー	シャフト	ボムアプス
RSD3	材質	アルミ	鉄	ABS	鉄	—
RSDG3	材質	アルミ	鉄	ABS	鉄	鉄
	表面処理	アクリル塗装	—	—	—	—

■一般仕様

Type	ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
RSD3	φ12 (C10転造)	—	レゾルバ (インクリメンタル)	0~40℃・35~85%RH (結露なきこと)
RSDG3	—	ステッピング	—	—

ケーブル

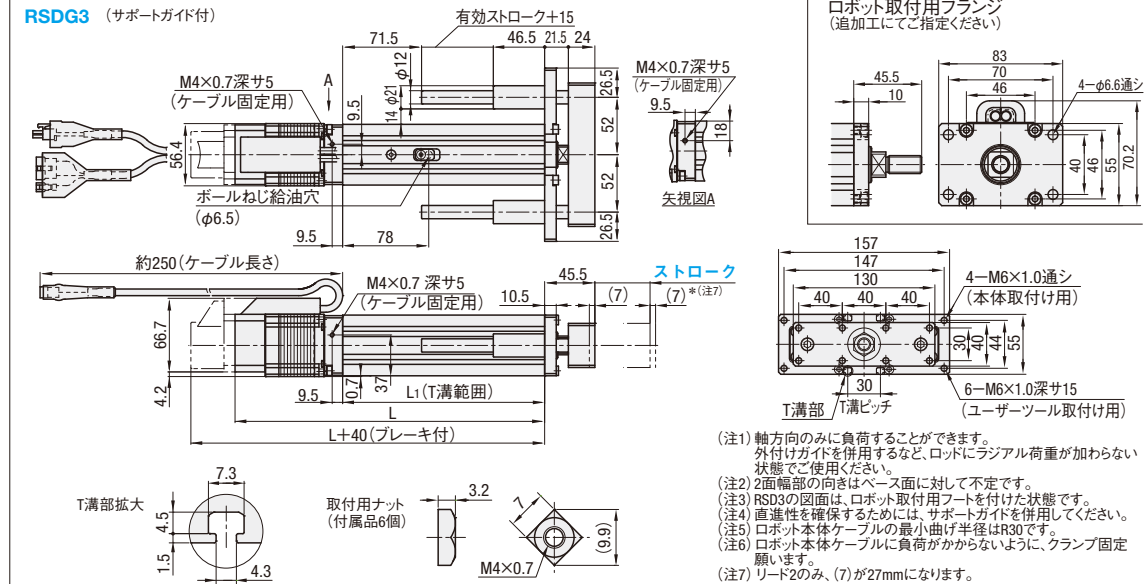
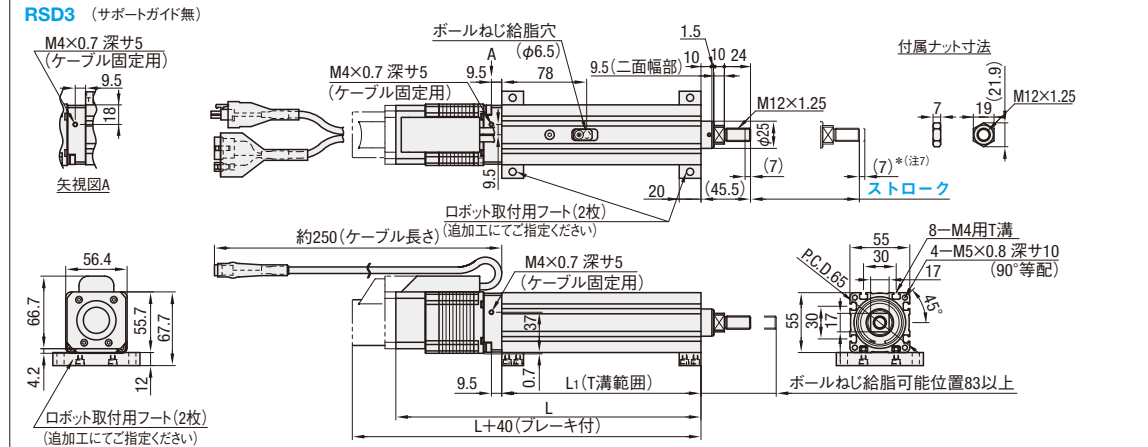
取扱説明CD-ROM

コントローラ仕様参照 P.437

■基本仕様 用語説明, よくある質問参照 P.440

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	定格走行寿命 (1)	ロッドモーション (mm)	ロッド回転精度 (度)	ストローク (mm)	最高速度 (2)	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
			水平	垂直								
RSD3	02	±0.02	~60	~30	900	5,000km以上	0.1以下	±1.0	50~300 (50ピッチ)	~50	DC24V ±10%	255点
	06		~55	~20						~18.5		
RSDG3	12	±0.02	~50	~10	250	5,000km以上	±1.0	±0.05	50~300 (50ピッチ)	~300	DC24V ±10%	255点
	06		~55	~20						~18.5		

① 垂直時の走行寿命は、可搬質量により変化します。走行寿命表をご確認ください。② 可搬質量により、最高速度が変わります。速度-可搬質量表をご参照ください。



■寸法

Type	寸法	ストローク (mm)					
		50	100	150	200	250	300
RSD3	L1 (mm)	183	233	283	333	383	433
	L (mm)	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
RSDG3	L (mm)	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5

■質量 (kg)

Type	寸法	ストローク (mm)					
		50	100	150	200	250	300
RSD3	L1 (mm)	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1
	L (mm)	3.1	3.6	4.1	4.5	5.0	5.5
RSDG3	L (mm)	3.1	3.6	4.1	4.5	5.0	5.5

① プレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

型式	選択						
	Type	リード (mm)	ブレーキ有無 (1)	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ (m)	ストローク (mm)
RSD3 RSDG3		02	無: 無記入 有: B	C1 DC24V±10%	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50~300 (指定50mm単位)
		06					
		12					

① 垂直使用時はブレーキ有をご選択ください。

Order 注文例

型式: RSD306B - C1 - N - 3 - 150

コントローラ種類: C1

入出力種類: N

ケーブル長さ: 3

ストローク: 150

Delivery 出荷日

5 日目発送

① 同型式4台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価1~3台					
	50	100	150	200	250	300
RSD3	38,500	39,000	40,200	40,700	42,400	42,900
RSD3	47,800	48,300	49,400	49,800	50,900	52,000
RSDG3	57,700	58,900	60,100	62,000	63,200	65,200
RSDG3	65,700	66,800	67,800	69,600	70,700	72,500

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価1~3台		
		N	P	C
C1	N	13,500		
	P	24,400		
	C	26,200		
	D	28,900		

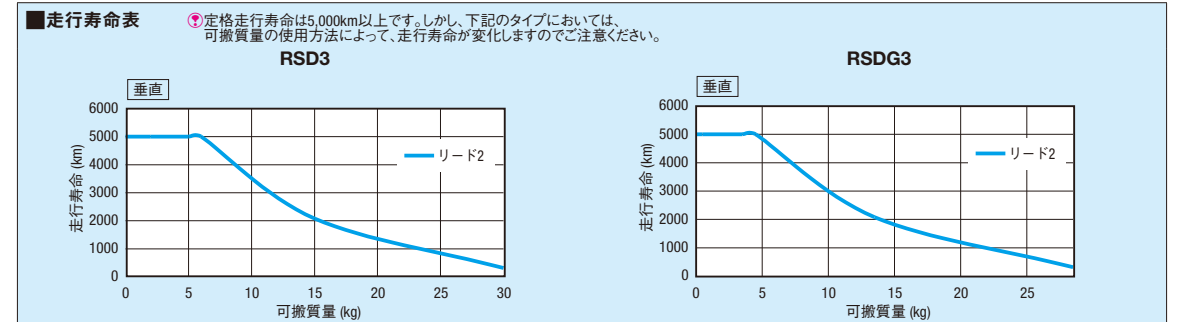
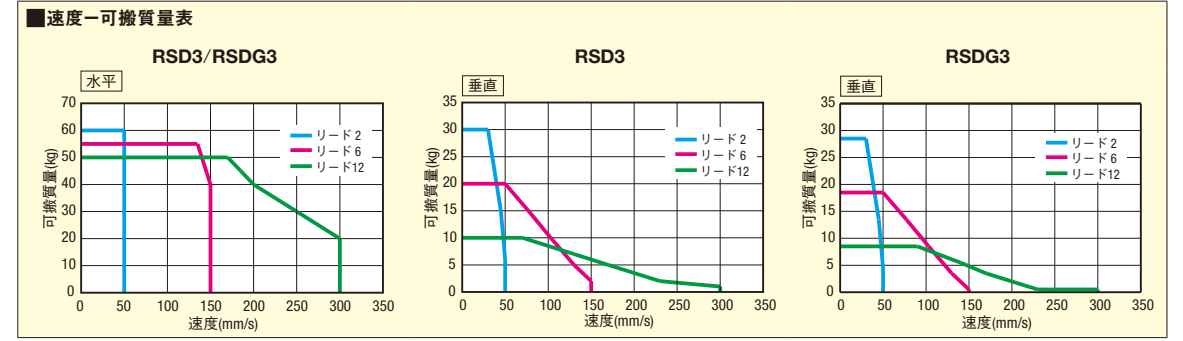
■ケーブル価格

ケーブル長さ (m)	¥基準単価1~3本		
	1	3	5
1	5,500		
3	5,500		
5	7,300		
10	9,900		

注意

本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるように、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例参照 P.438

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格になります。
 <例>注文型式がRSD306B-C1-N-3-150の場合
 (ロボット本体)+(コントローラ価格)+(ケーブル価格)=合計購入価格
 ¥49,400 + ¥13,500 + ¥5,500 = ¥68,400



Alteration 追加加工

型式: RSD306B - C1 - N - 3 - 200 - S - MJ

コントローラ種類: C1

入出力種類: N

ケーブル長さ: 3

ストローク: 200

(E・H...etc.)

Alterations	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更	ロボット取付用フット	ロボット取付用フランジ
Code	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC	HP	VP
Spec.	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様参照 P.415 - 439	ハンディターミナルデッドマンスイッチ仕様を付属します。仕様参照 P.415 - 439	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様参照 P.415 - 439	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様参照 P.439	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様参照 P.416 - 439	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ: 日本語版 ME: 英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ: 日本語版 KE: 英語版	本体樹脂色を黒色に変更します。	水平取付に使用するプレート2枚、ナット8個を付属します。仕様参照 P.439	垂直取付に使用するプレート2枚を付属します。仕様参照 P.439
¥/1Code	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500	2,800	2,800

① オプション品を単品にてご購入の場合は、P.439をご参照ください。② 追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりもお安くお求めいただけます。
 ③ ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。④ パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。

7 単軸ロボット
 アークテュウエータ

SINGLE-AXIS ROBOT CONTROLLER 単軸ロボットコントローラ

専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE
対応

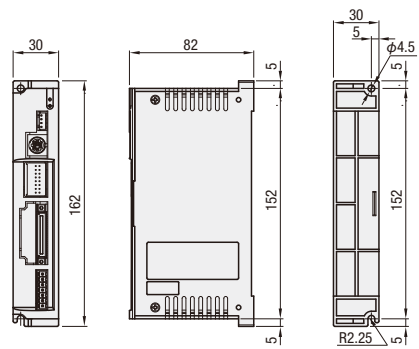
CEマーキング注意事項参照 P.440

コンパクト・高性能なミスマ単軸ロボットコントローラ *ロボットに標準で付属されます。メンテナンス等、単体が必要な場合にご選定ください。

型式	仕様	制御対象ロボット	入力電源
EXRS-C1	インクリメンタル仕様	RS1/2/3 RS1C/2C/3C RSD1/2/3 RSDG1/2/3	DC24V±10% 3A

RoHS

各部名称



型式	入出力種類	¥基準単価		¥スライド単価	
		1台	2, 3台	4, 5台	4, 5台
EXRS-C1	NPN : N	14,500	14,100	13,900	
	PNP : P	25,400	25,000	24,800	
	CC-Link : C	27,100	26,800	26,500	
	DeviceNet : D	29,900	29,500	29,300	

表示数量超えは納期お見積り

基本仕様

型式	EXRS-C1	EXRS-C21A/B EXRS-C22A/B
制御軸数	1軸	1軸
制御対象ロボット	RS1/2/3/1C/2C/3C RSD1/2/3 RSDG1/2/3	RSH1/2/3/1C/2C/3C
外形寸法	30mm(W)×162mm(H)×80mm(D)	58mm(W)×162mm(H)×131mm(D)
本体質量	約200g	約1.1kg
入力電源電圧	DC24V±10% 3A	EXRS-C21A/B : 単相AC100~115V±10% EXRS-C22A/B : 単相AC200~230V±10%
電源容量	70VA	400VA
位置検出方式	レゾルバ	多回転アブソリュート機能付きレゾルバ
分解能	20480P/rev	16384P/rev
制御方式	クロスドローベクトル制御方式	
絶縁耐圧	DC500V 1MQ以上	
メモリ容量	ポイント(255点)、パラメータ、アラーム履歴(50個)	
保護機能	過負荷エラー、過電圧エラー、温度エラー、パワーモジュールエラー、位置偏差過大エラー	
使用温度/保存温度	0~40℃/ー10~65℃	
使用湿度	35~85%RH(結露なきこと)	
雰囲気	直射日光の当たらない屋内、腐食・可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと	
耐振動	XYZ各方向 10~57Hz 片振幅0.075mm 57~150Hz 9.8m/s ²	



Order注文例
型式 - 入出力種類
EXRS-C1 - N



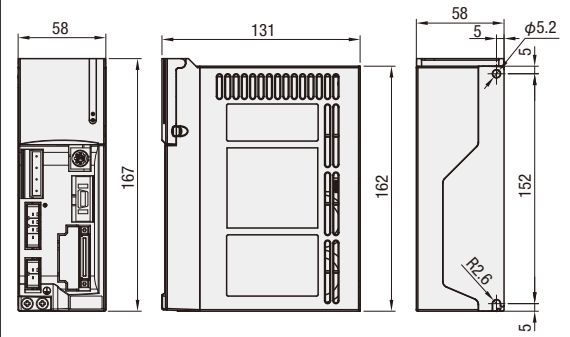
Delivery出荷日
5 日発送

型式	仕様	制御対象ロボット	入力電源
EXRS-C21A	アブソリュート仕様 (データ保持用バッテリー付)	RSH1/2/3	単相AC100~115V±10%
EXRS-C22A		RSH1C/2C/3C	単相AC200~230V±10%
EXRS-C21B	インクリメンタル仕様	RSH1/2/3	単相AC100~115V±10%
EXRS-C22B		RSH1C/2C/3C	単相AC200~230V±10%

それぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。

RoHS

各部名称



型式	入出力種類	¥基準単価		¥スライド単価	
		1台	2, 3台	4, 5台	4, 5台
EXRS-C21A/C22A	NPN : N	53,300	52,900	52,600	
	PNP : P	64,100	63,800	63,500	
	CC-Link : C	65,900	65,500	65,300	
	DeviceNet : D	68,600	68,300	68,000	

型式	入出力種類	¥基準単価		¥スライド単価	
		1台	2, 3台	4, 5台	4, 5台
EXRS-C21B/C22B	NPN : N	50,500	50,100	49,900	
	PNP : P	61,400	61,000	60,800	
	CC-Link : C	63,100	62,800	62,500	
	DeviceNet : D	65,900	65,500	65,300	

表示数量超えは納期お見積り

EXTコネクタ信号表

ピン	信号名称	内容
1	+24V	メカブレーキ用電源入力 (お客様ご用意)
2	0V	
3	ES+	非常停止入力用内部電源
4	ES1	非常停止接点1
5	ES2	非常停止接点2
6	ES-	非常停止レディ信号 (開放: 非常停止)
7	MPRDY1	主電源入力準備完了出力接点 (DC24Vトランジスタ出力)
8	MPRDY2	

I/Oコネクタ信号表 (NPN/PNP仕様)

ピン	信号名称	ピン	信号名称	ピン	信号名称	ピン	信号名称
A1	+COM	A11	PIN6	B1	POUT0	B11	OUT2
A2	+COM	A12	PIN7	B2	POUT1	B12	OUT3
A3	(NC)	A13	JOG+	B3	POUT2	B13	BUSY
A4	(NC)	A14	JOG-	B4	POUT3	B14	END
A5	PIN0	A15	MANUAL	B5	POUT4	B15	/ALM
A6	PIN1	A16	ORG	B6	POUT5	B16	SRV-S
A7	PIN2	A17	/LOCK	B7	POUT6	B17	(NC)
A8	PIN3	A18	START/TEACH	B8	POUT7	B18	(NC)
A9	PIN4	A19	RESET	B9	OUT0	B19	-COM
A10	PIN5	A20	SERVO	B10	OUT1	B20	-COM

信号機能説明

種類	信号名称	意味	内容
入力	PIN0~7	ポイント番号選択 0~7	・位置決め運転を行うポイント番号の指定 ・現在位置指示用のポイント番号の指定 (手動モード時)
	JOG+	ジョグ移動 (+)	ON中、+方向のジョグ移動 (手動モード時)
	JOG-	ジョグ移動 (-)	ON中、-方向のジョグ移動 (手動モード時)
	MANUAL	手動モード	ON: 手動モード
	ORG	原点復帰	原点復帰開始
	/LOCK	インターロック	ON: 移動可能、OFF: 移動不可、移動中のOFFは減速停止
	START	スタート	ポイント番号指定の位置決め運転開始
	TEACH	現在位置指示	指定ポイント番号への現在位置データ指示 (手動モード時)
	RESET	リセット	・アラームリセット ・ポイント番号出力リセット ・相対位置決め運転の残移動量クリア
	SERVO	サーボ ON	ON: サーボオン、OFF: サーボオフ
出力	POUT0~7	ポイント番号出力 0~7	・位置決め運転で動作するポイント番号の出力 ・アラーム発生時のアラーム番号出力
	OUT0	制御出力 0	パラメータにより以下出力から割付
	OUT1	制御出力 1	・ゾーン出力・個別ゾーン出力・手動モード状態
	OUT2	制御出力 2	・原点復帰完了状態・押付状態・警告出力
	OUT3	制御出力 3	・位置近傍出力・移動中出力
	ZONE	ゾーン出力	パラメータで設定したゾーン内にロボットが入るとON出力
	PZONE	個別ゾーン出力	各ポイントにて指定したゾーン内に入るとON出力
	MANU-S	手動モード状態	手動モード時ON
	ORG-S	原点復帰完了状態	原点復帰完了でON出力
	TLM-S	押付状態	押付運転における押付中にON
	/WARN	警告出力	警告発生時にON
	NEAR	位置近傍出力	位置決め運転完了の近傍にてON出力
	MOVE	移動中	移動中にON
	BUSY	運転実行中	運転中にON出力
END	運転完了	運転結果を出力 正常停止でON	
/ALM	アラーム	正常時ON、アラーム発生時OFFを出力	
SRV-S	サーボ状態	サーボオン時ONを出力	

入出力仕様 上位制御装置の仕様に合わせて4種類より選択が可能です。

種類	説明
NPN	入力16点 DC24V±10% 4mA/1点 プラスコモン 出力16点 DC24V±10% 50mA/1点 トータル0.4A以下/8点 シンクタイプ
PNP	入力16点 DC24V±10% 4mA/1点 マイナスコモン 出力16点 DC24V±10% 50mA/1点 トータル0.4A以下/8点 ソースタイプ
CC-Link	CC-Link Ver.1.10対応 リモートデバイス局 (1局)
DeviceNet	DeviceNet スレーブ ノード

通信仕様

CC-Linkネットワークボード仕様

項目	CC-Linkネットワーク仕様
通信規格	CC-Link V1.10
局種	リモートデバイス局
占有局数	1局
局番設定	1~64 (最大42台)
通信速度設定	156Kbps 625Kbps 2.5Mbps 5Mbps 10Mbps
総延長距離	1200m 900m 400m 160m 100m
モニタ用LED	RUN, ERR, SD, RD

DeviceNetネットワークボード仕様

項目	DeviceNetネットワーク仕様
適合DeviceNet仕様	Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0
デバイスタイプ	Generic Device
MAC ID設定	0~63
通信速度設定	125kbps 250kbps 500kbps
総延長距離	500m 250m 100m
モニタ用LED	Module, Network

RS232C通信仕様

項目	仕様
伝送速度	38400bps
データビット長	8ビット
ストップビット長	1ビット
パリティ	奇数
制御方式	なし
通信方式	全二重通信
同期方式	調歩同期方式

主電源遮断回路例

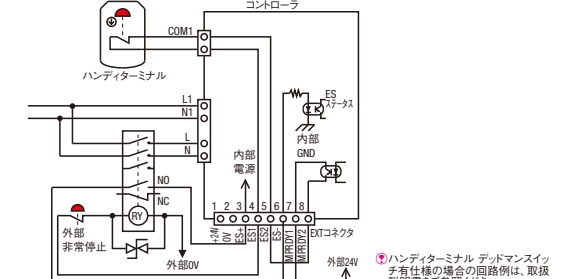
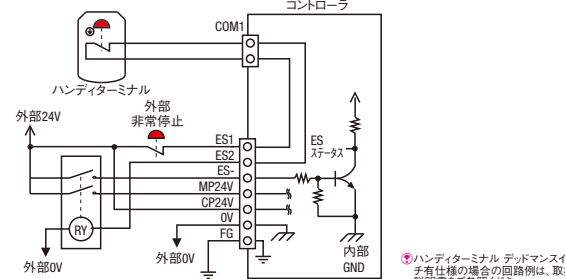
非常停止にて主電源を遮断するために必ず必要な回路例です。

コントローラ EXRS-C1用回路例

対応ロボット: RS1/2/3 (P419~424) RSD1/2/3 (P431~436)

コントローラ EXRS-C21/22用回路例

対応ロボット: RSH1/2/3 (P425~430) RSH1C/2C/3C (Web掲載)



*注意 本コントローラには、お客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるように内部の主電源遮断回路を排除してあります。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。

7 単軸ロボット
アキュエータ

ハンディターミナル デッドマンスイッチ有仕様の場合の回路例は、取扱説明書をご参照ください。

単軸ロボットコントローラ オプション

下記のURLにて、便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

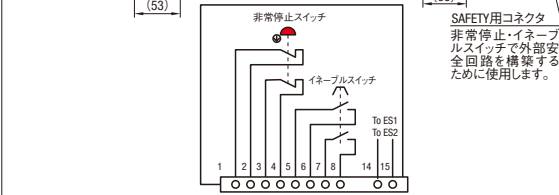
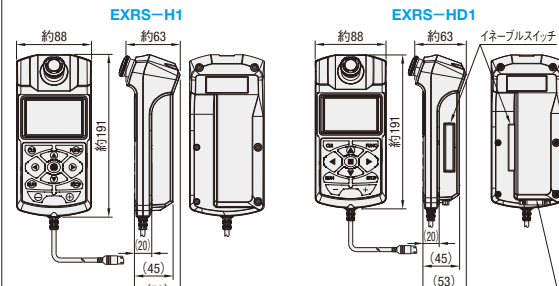
オプション

■ハンディターミナル



型式	EXRS-H1	EXRS-HD1
非常停止ボタン	ノーマルクロス接点(ロック機能付き)	有
デッドマンスイッチ	無	3ポジションイネーブルスイッチ
使用温度	0℃~40℃	
使用湿度	35%~85%RH(結露無きこと)	
本体質量	約450g	
ケーブル長	3.5m	
対応コントローラ	EXRS-C1/C21/C22	

型式	¥基準単価	¥スライド単価	
	1台	2,3台	4,5台
EXRS-H1	35,300	34,900	34,600
EXRS-HD1	57,800	57,400	57,100



ロボットの可動エリア内にハンディターミナルを使用する場合は、EXRS-HD1を使用し、外部に安全回路を構築してください。

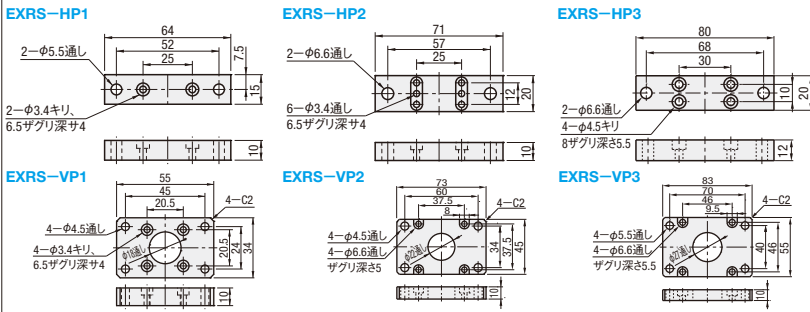
■サポートソフト(USB通信ケーブル付/D-Sub通信ケーブル付) 通信仕様: RS232C (EXRS-ST1/ST2)

型式	通信ケーブル長	対応コントローラ	¥基準単価	¥スライド単価	
			1コ	2,3コ	4,5コ
EXRS-ST1	5m	EXRS-C1/C21/C22	18,700	18,300	18,100
EXRS-ST2			15,800	15,400	15,200

*ケーブルはコントローラ/パソコン間の通信用です。 *Windows7(OS)には非対応です。



■ロッドタイプ専用フート・フランジ



型式	対象型式	仕様	構成部品(1セット)
EXRS-HP1	RSD1/RSDG1	フート	取付プレート 2枚
EXRS-VP1	RSD1	フランジ	取付プレート 1枚
EXRS-HP2	RSD2/RSDG2	フート	取付プレート 2枚 四角ナット 12個
EXRS-VP2	RSD2	フランジ	取付プレート 1枚
EXRS-HP3	RSD3/RSDG3	フート	取付プレート 2枚 四角ナット 8個
EXRS-VP3	RSD3	フランジ	取付プレート 1枚

型式	¥基準単価		
	1セット	2セット	3セット
EXRS-HP1	2,900	2,600	2,400
EXRS-VP1	2,900	2,600	2,400
EXRS-HP2	3,500	3,200	3,000
EXRS-VP2	2,900	2,600	2,400
EXRS-HP3	3,500	3,200	3,000
EXRS-VP3	3,500	3,200	3,000

Order 注文例: 型式 EXRS-H1 表示数量超えは納期お見積り Delivery 出荷日 5 日目発送 本体ご購入時に追加加工としてご購入いただく、単品でのご購入よりお安くお求めいただけます。

メンテナンス品

メンテナンス品

■動力・信号一体型ケーブル(耐屈曲)

(コントローラEXRS-C1 ↔ ロボットRS1/2/3/1C/2C/3C用)
 (コントローラEXRS-C1 ↔ ロボットRSD1/2/3、RSDG1/2/3)



型式	ケーブル長さ (m)	¥基準単価	¥スライド単価	
		1本	2,3本	4,5本
EXRS-CT1	1	6,500	6,100	5,900
	3	6,500	6,100	5,900
	5	8,300	7,900	7,600
	10	10,900	10,500	10,200

■データ保存用バッテリー

型式	¥基準単価	¥スライド単価	
	1コ	2,3コ	4,5コ
EXRS-BA1	4,000	3,500	3,200

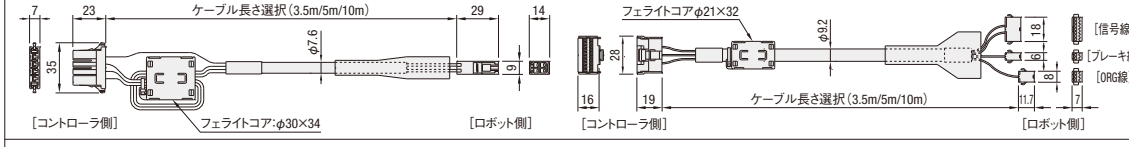
*アプリアニータデータ保存用バッテリーです。
 (対応コントローラEXRS-C21/C22)
 *アプリアニータ仕様コントローラを選定された場合に標準で付属されます。1年を目安に交換してください。
 *本製品は、RoHS指令対象外製品です。

■動力ケーブル/信号ケーブル

(コントローラEXRS-C21/C22 ↔ ロボットRSH1/2/3/1C/2C/3C用)



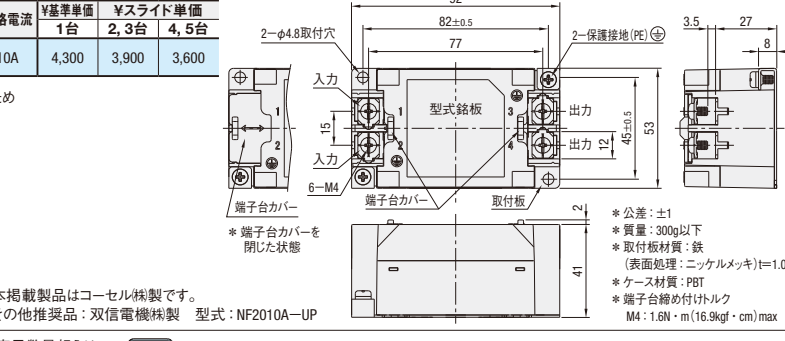
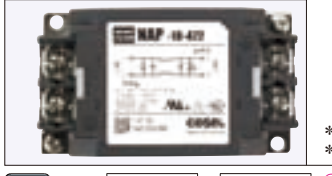
型式	種類	ケーブル長さ	¥基準単価	¥スライド単価	
			1本	2,3本	4,5本
EXRS-CM1	動力	3.5m: 3	4,600	4,300	4,000
		5m: 5	5,500	5,100	4,900
		10m: 10	8,300	7,900	7,600
EXRS-CR1 (標準)	信号	3.5m: 3	5,500	5,100	4,900
		5m: 5	7,400	7,000	6,800
		10m: 10	11,900	11,500	11,300
EXRS-CR2 (耐屈曲)	信号	3.5m: 3	8,300	7,900	7,600
		5m: 5	11,000	10,600	10,400
		10m: 10	17,300	16,900	16,600



■ノイズフィルタ

型式	定格電圧	定格電流	¥基準単価	¥スライド単価	
			1台	2,3台	4,5台
EXRS-NF1	AC250V/DC250V	10A	4,300	3,900	3,600

本製品はプッシュダウン方式端子台を採用しているため以下の状態で出荷されます。
 *端子台カバーは収納されています。
 *端子台ねじは上側に保持されています。



Order 注文例: 型式 EXRS-CT1 ケーブル長さ 5 表示数量超えは納期お見積り Delivery 出荷日 5 日目発送

用語説明

- 繰返し位置決め精度: 指定したポイントに一方から位置決めしたときの、停止位置のばらつきです。
- 最大可搬質量: スライダに取付けることができる最大質量です。ツールとワークの合計がこの質量を超えないよう選定してください。ツール、ワークの重心位置がスライダ中心からオフセットしている場合は、許容オーバーハング量も考慮願います。
- 最大押付力: スライダ停止時に瞬間的に発生することができる最大の力です。衝撃的な押付け動作は故障の原因となりますので行わないでください。また、押付け位置がスライダ中心からオフセットしている場合は、静的許容モーメントの60%を超えないようにしてください。
- 定格推力: 連続的に発生することができる力です。ワークの保持や押付け動作などは定格推力以下(60%程度を目安)としてください。定格推力以下でも衝撃的な力をかけて使用すると、故障の原因となりますので行わないでください。静的な力がかかる位置がスライダ中心からオフセットしている場合は、静的許容モーメントの60%を超えないようにしてください。
- 定格走行寿命: 同じ条件で動作させた場合に、90%のロボットが故障することなく到達できる総走行距離です。
- 許容オーバーハング量: ツールとワークの重心位置がスライダ中心からどれだけオフセットできるかをあらわしたものです。ツール、ワークの重量により異なり、重心位置が許容オーバーハング量以内であれば、10,000km以上の走行寿命となります。掲載値は、搬送質量に応じて自動設定される加速度値で動作させたときの計算値です。
- 静的許容モーメント: ロボットが静止した状態で、スライダ上面に負荷することができるモーメント量です。ロボットが動作する用途の場合は、走行寿命を考慮したオーバーハング量とする必要があります。
- ロストモーション: 指定したポジションデータへ、正の向きでの位置決めと、負の向きでの位置決めによる両停止位置の差になります。
- ロッド回転精度: ロッドの回転方向に生じるガタ量です。

CEマーキング注意事項

ミスミロボットシリーズはお客様の装置に組み込んで使用する部品であり、この範囲でEC指令に対して「半完成品」として組み込み宣言をしているためCEマークを貼付していません。したがって、お客様自身でロボットを組み込んだ装置(最終製品)として、EC指令の適合を必ず確認してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

保証

■保証内容 FA用メカニカル標準部品カタログ巻末記載の「保証規定」に準拠する
 ■保証期間 出荷後1年以内または稼働時間2400時間以内

お問合せ窓口

質問事項等につきましては、下記窓口までお問合せください。
 株式会社ミスミ FA組立標準品事業部
 TEL: 03-3647-7300 FAX: 03-3647-7481

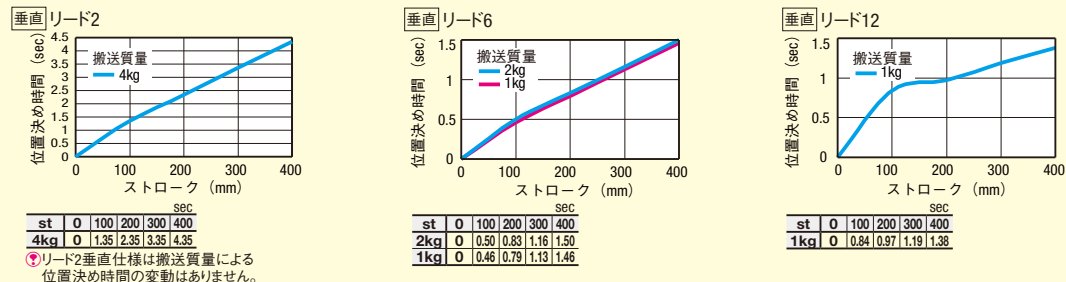
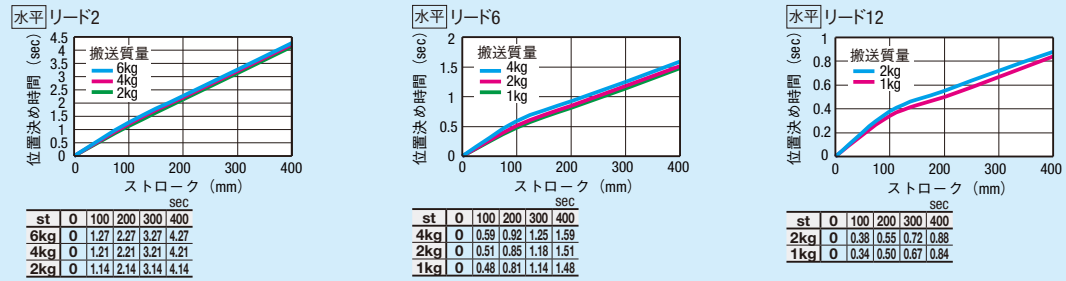
よくある質問

- Q1. ロボットが動かない。
 A1. サポートソフト・ハンディターミナルから動かす場合は、オプションパラメータ(80番)を無効にしてください。(オプション有効≠0端子有効、オプション無効≠0端子無効を意味します)オプションパラメータを無効にしたら、サーボ状態をONにし、原点復帰を行ってください。原点復帰完了後、「運転」で動作を開始します。
- Q2. LEDが点灯しているのですが、コントローラが異常なんでしょうか?
 A2. 青色: PWR(消灯)・制御電源遮断・点滅: サーボオフ・点灯: サーボオン
 赤色: ERR(消灯)・制御電源遮断もしくは異常アラーム無し・点滅: 異常アラーム発生中(外部要因)・点灯: 異常アラーム発生中(内部要因)
- Q3. I/Oからのチェックができない。
 A3. I/Oよりチェックを行うには、MANUAL入力がON、インターロック入力がOFFの状態である必要があります。また原点未了状態では機能しません。
- Q4. 低速運転はできませんか?
 A4. リードによって様々ですが、およそ最高速度の10~20%が限界となります。

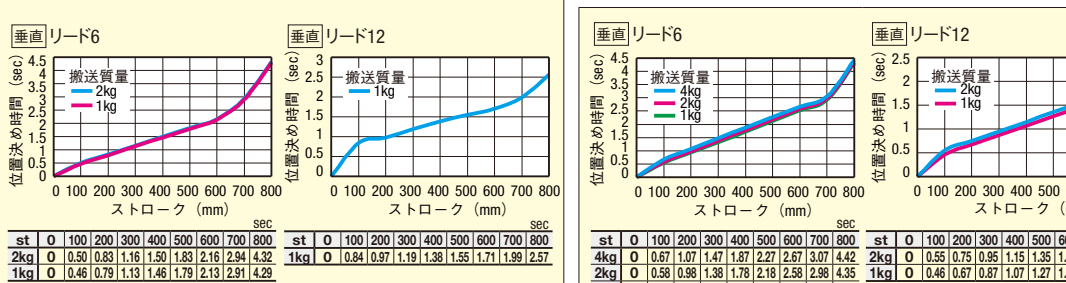
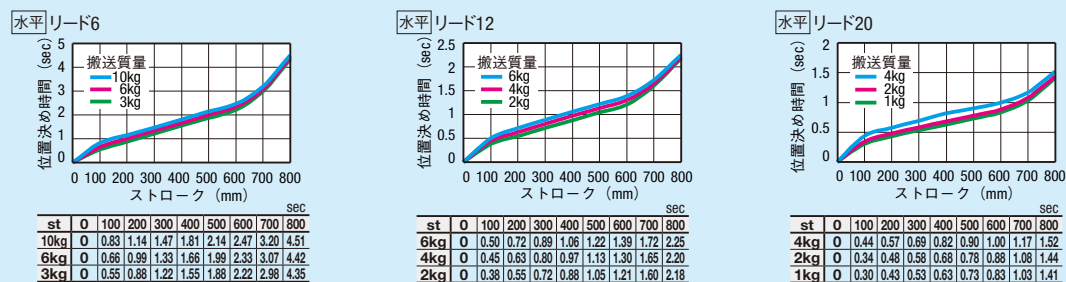
サイクルタイム線図

位置決め時間を算出する際にご参照ください。(選定例 P418)
 掲載グラフ・数値は計算値であり、使用条件により異なる場合があります。

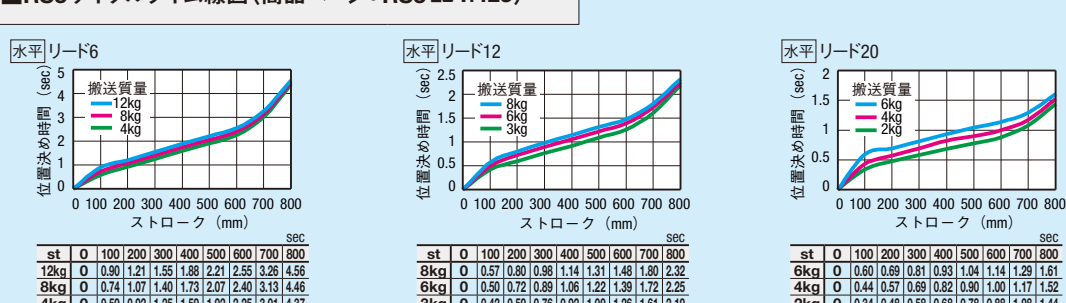
RS1サイクルタイム線図 (商品ページ: RS1 P.419)



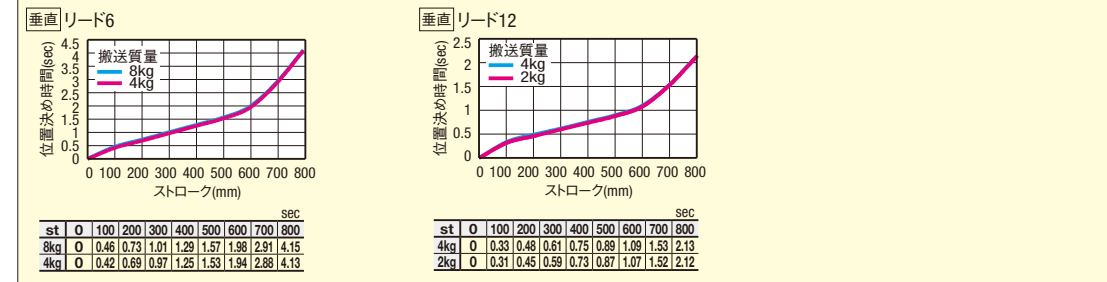
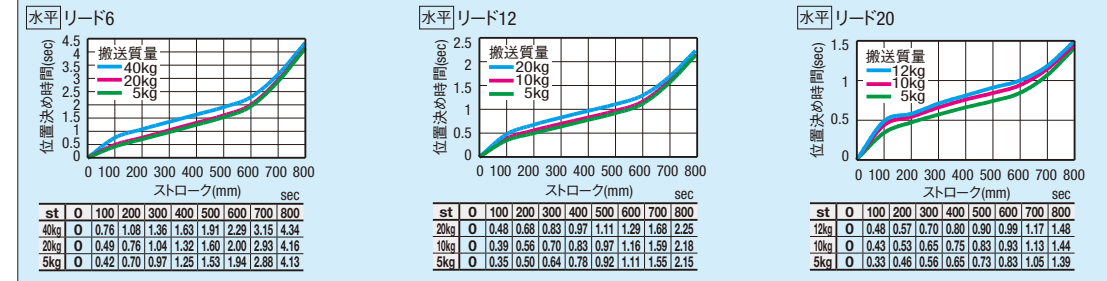
RS2サイクルタイム線図 (商品ページ: RS2 P.421)



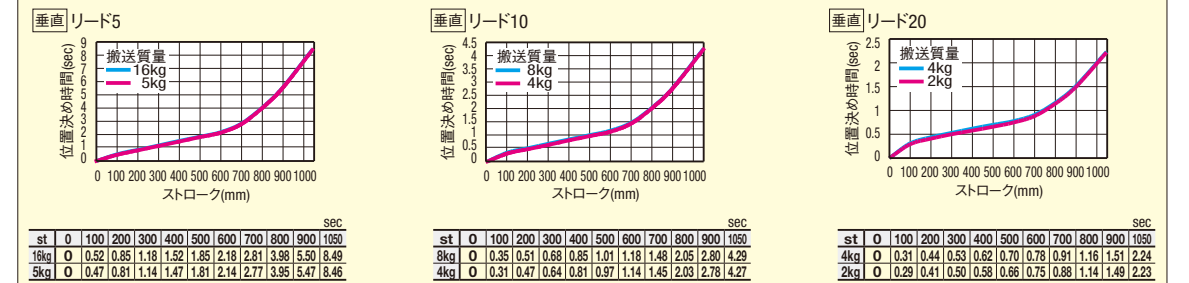
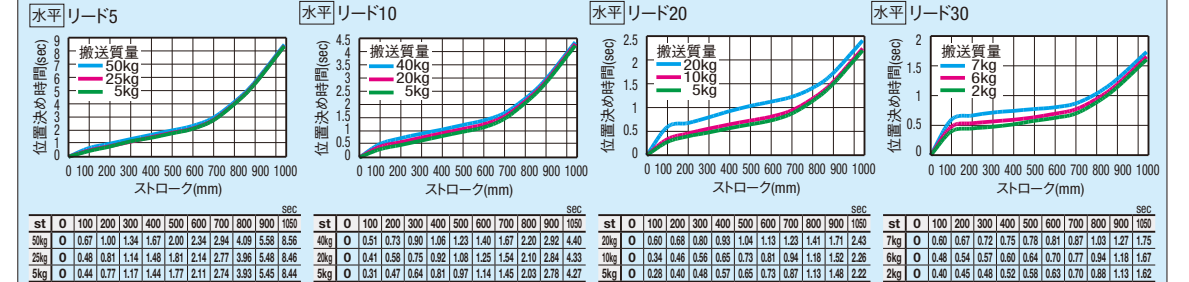
RS3サイクルタイム線図 (商品ページ: RS3 P.423)



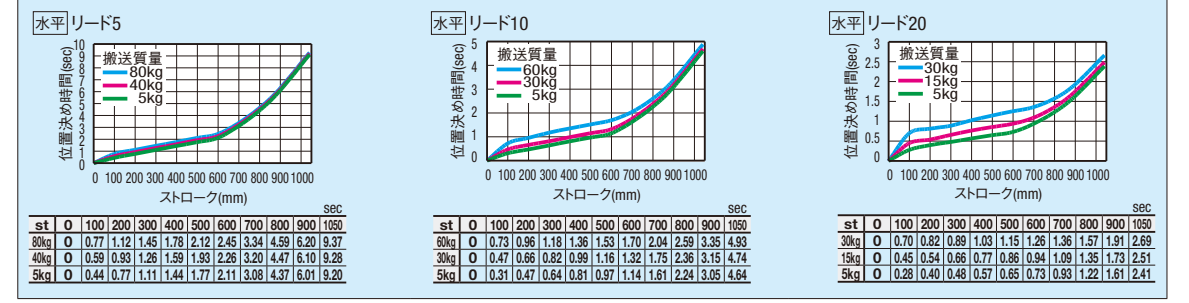
RSH1サイクルタイム線図 (商品ページ: RSH1 P.425)



RSH2サイクルタイム線図 (商品ページ: RSH2 P.427)



RSH3サイクルタイム線図 (商品ページ: RSH3 P.429)



お客様のご利用頻度が高い内製機構を標準化。
 転造ボールねじタイプ・精密ボールねじタイプ・カバータイプ・ジャバラタイプをラインナップ。

特長

その① 高精度

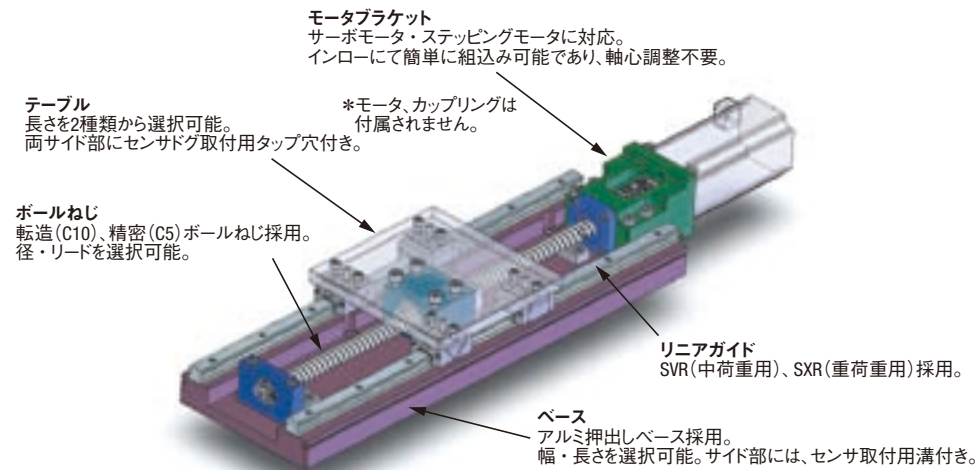
リニアガイドとボールねじを組み合わせたユニット。
 転造ボールねじタイプ・精密ボールねじタイプ・カバータイプ・ジャバラタイプをラインナップ。

その② 低コスト

高荷重搬送に適した一軸ユニットを、部品代のみと同等のコスト。

その③ 短納期

多彩なラインナップで、8日目発送。

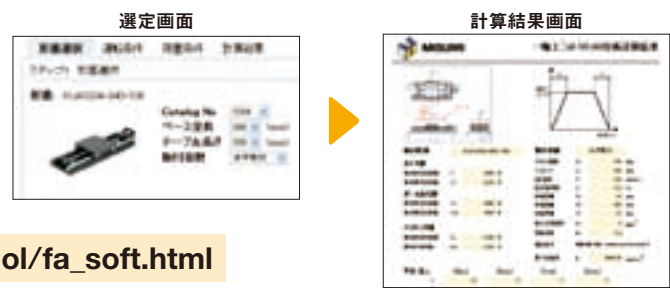


一軸ユニット一覧

形状	Type	商品名	特長	掲載ページ
	KUA KUB KUH KUT	転造/精密ボールねじタイプ	一軸ユニットシリーズのベーシックタイプ 転造ボールねじ(C10)・精密ボールねじ(C5)を採用 高荷重搬送に最適	P.445
	KUAC KUBC KUHC KUTC	カバータイプ 転造/精密ボールねじタイプ	カバーを標準装備 異物落下防止、安全性に対応 メンテナンスも容易に行えます	P.447
	KUAJ KUBJ	ジャバラタイプ 転造ボールねじタイプ	ジャバラ対応タイプ(●ジャバラは別売となります) ジャバラは縫製ジャバラで本体材質はCRゴム クーラント等異物混入を防止、特殊環境に対応	Web掲載

便利な技術計算ソフト

一軸ユニットには欠かせない寿命計算を、簡単に自動計算できます。
 ミスミホームページにて無料でご利用いただけます。



http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

環境対策

お客様の作業環境に応じて一軸ユニットを安全にお使いいただけるように、カバー・ジャバラ仕様を発売。
 見積り不要・納期管理不要で手間いらず。管理費用の大幅な削減が可能です。

■カバー仕様(P.447)

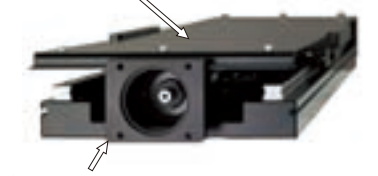
- ・安価：部品落下、液ダレからの構成部品の保護に力を発揮。安価なコストで機械を守ります。
- ・簡単：手配も取付けも手間要らず。機械の清掃もメンテナンスも簡単になります。
- ・低減：機械のトラブルは低減。少ないコストで効果を発揮し、お客様のムダを省きます。

○カバーが異物の混入を防ぎます。
 異物は、内部に落ちることなく素早く除去が可能。



○カバーは簡単取付け、難しい調整も不要。

*側面方向の異物混入の可能性がある場合は、ジャバラ仕様を推奨します。



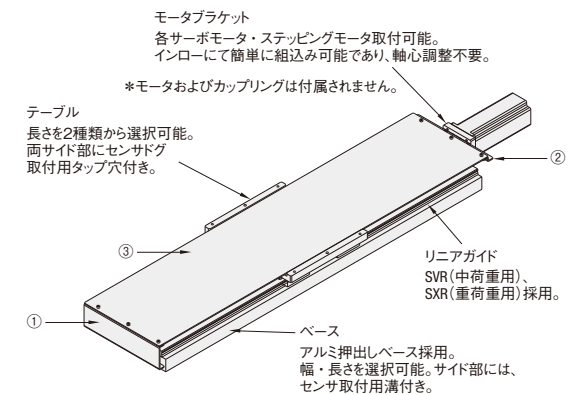
○モータブラケットは、各社モータに対応しております。
 *モータおよびカップリングは付属されません。

■カバー取付手順

- 1) お客様が使用される装置・テーブルに、KUAC・KUBCを固定します。
- 2) 付属ブラケット①・②を本体に取り付けます。
- 3) 最後に、付属カバー③を2)で取り付けた付属ブラケット①②に固定します。

注)ブラケット①②、カバー③固定用ボルトは付属しています。
 ブラケット・カバーは、お客様にて取付けをお願いします。

使用用途：カバーシリーズは、小型部品等の落下による構成部品の損傷防止や、接着剤や油脂などの液ダレを嫌う箇所に最適です。



技術資料

■最高速度

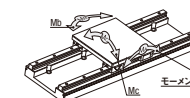
Type	No.	*最高速度(mm/s)								
		L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
転造 ボールねじタイプ KUA(C) KUB(C)	1204(S, L, LS)	265	265	265	265	265	265	—	—	—
	1210(S, L, LS)	651	651	651	651	651	651	651	633	—
	1505(L)	264	264	264	264	264	264	264	264	264
	1510(L)	527	527	527	527	527	527	527	527	527
	1520(L)	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055
	2005L	200	200	200	200	200	200	200	200	200
2010L	—	397	397	397	397	397	397	397	397	397
2020L	—	—	801	801	801	801	801	801	801	801

●用語の説明は下記を参照ください。

■静的許容モーメント

Type	テーブル長さ L _t	静的許容モーメント(N・m)			テーブル長さ L _t	静的許容モーメント(N・m)									
		Ma	Mb	Mc		Ma	Mb	Mc							
KUA(C) KUB(C) KUH(C) KUT(C)	100	401.5	401.5	858.1	150	783.8	783.8	858.1							
									150	1092.3	1092.3	2103.7	1733.3	1733.3	2103.7

●上記表の値は、静的な場合の参考値となります。
 実際の寿命計算には、P.443 技術計算ソフトをご利用ください。



Type	No.	*最高速度(mm/s)								
		L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
転造 ボールねじタイプ KUH(C) KUT(C)	1205(S, L, LS)	486	486	486	—	—	—	—	—	—
	1210(S, L, LS)	972	972	972	972	786	611	—	—	—
	1505(L)	389	389	389	389	389	374	—	—	—
	1510(L)	778	778	778	778	778	749	—	—	—
	1520(L)	1556	1556	1556	1556	1556	1498	—	—	—
	2005L	292	292	292	292	292	292	292	292	286
2010L	—	583	583	583	583	583	583	583	517	
2020L	—	—	1167	1167	1167	1167	1167	1167	1027	

■用語説明

- ・繰返し位置決め精度
一定方向から同一ポイントへ7回繰返し位置決め・測定を行います。
- ・平行度
測定用定盤上に固定し、テーブル中心から定盤上に降ろしたダイヤルゲージ(0.01読み)の読みを、測定値とします。測定位置は、ベース端面から20mm~30mmの位置を測定します。
- ・最高速度
各ページ記載の値は、ボールねじの危険速度とDN値によって算出された値です。
モータの回転数や運転条件等を考慮した値ではありませんので、ご注意ください。

一軸ユニット

一転造ボールねじ/精密ボールねじタイプ

特長：センサセット品(☑P449に掲載)を多数ご用意!高荷重搬送に適した転造ボールねじ・精密ボールねじ駆動の一軸ユニット。

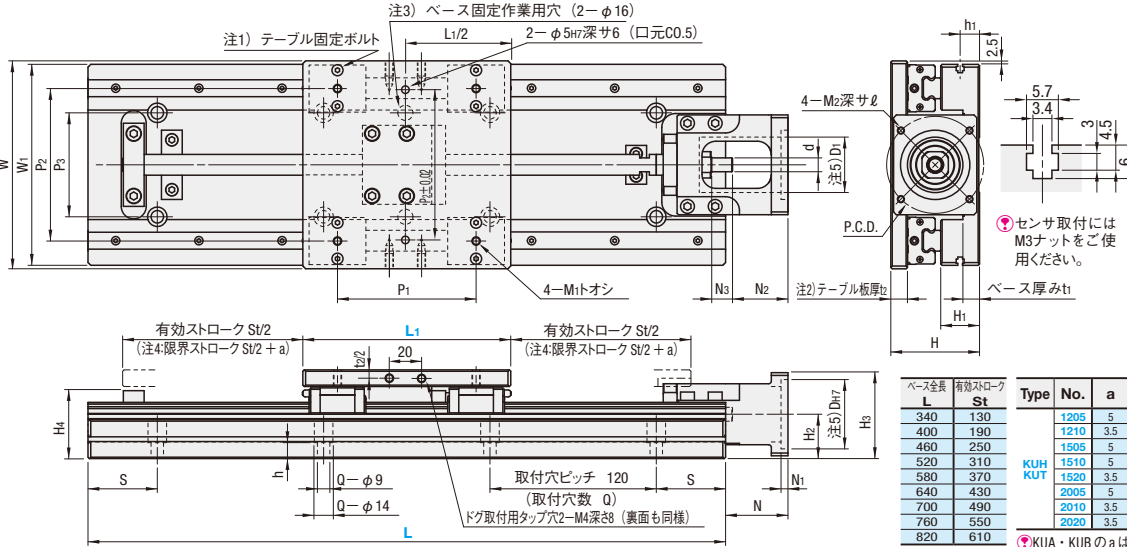


- 注1) テーブル固定ボルトの個数は、リニアガイドがSVRの場合2個/1ブロック、SXRの場合4個/1ブロックとなります。
- 注2) ワークをテーブルに固定する際、ボルト締付長さがテーブル板厚 t より長くない様に、ご注意ください。
- 注3) $L=340$ の場合のみ作業用穴があります。 $(L_1=100)$ は除く。
- 注4) 限界ストロークは、ストップに接触するときのストロークです。
- 注5) モータブラケット形状が、 $D < D_1$ になる型式があります。カップリングの選定は、下表の「カップリング適用例 型式」を参考にしてください。

☑ KUB/KUTのモータ取付回りの図面・寸法等は右ページ参照

転造ボールねじ
KUA (サーボモータタイプ)
KUB (ステッピングモータタイプ)

精密ボールねじ
KUH (サーボモータタイプ)
KUT (ステッピングモータタイプ)



部品	ベース	テーブル	モータブラケット	ナットブラケット	固定側サポートユニット	支持側ベアリングホルダ	ストップ
M材質	A6063T6	A5052P	A5052	A5052	S45C	A5052P	POM(白)
S表面処理	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	四三酸化鉄皮膜	黒アルマイト	—

Type	No.	選択		ボールねじ		W	H	H ₁	H ₂	リニアガイド	軸受け		カップリング適用例		型式
		L	L ₁	転造・精密	BSS						固定側	支持側	KUA/KUH	KUB/KUT	
転造ボールねじ KUA KUB	1204	340	100	転造	BSS	150	55	21	28	SV2R24	BRWE10	B608Z	—	—	—
	1205	400	120	精密	BSS										
	1210	460	140	転造・精密	BSS										
	*1204S	400	120	転造	BSS										
	*1205S	460	140	精密	BSS										
	*1210S	520	160	転造・精密	BSS										
	1510	580	180	転造	BSS										
	1520	640	200	精密	BSS										
	2005L	700	220	転造・精密	BSS										
	2010L	760	240	精密	BSS										
精密ボールねじ KUH KUT	1204L	340	100	転造	BSS	200	64	28	32	SK2R24	BRWE10	B608Z	—	—	—
	1205L	400	120	精密	BSS										
	*1204LS	400	120	転造・精密	BSS										
	*1205LS	460	140	転造	BSS										
	*1210LS	520	160	精密	BSS										
	*1210LS	580	180	転造・精密	BSS										
	1505L	640	200	転造	BSS										
	1510L	700	220	精密	BSS										
	1520L	760	240	転造・精密	BSS										
	2005L	820	260	精密	BSS										

☑ ボールねじ詳細は☑P627~632 リニアガイド詳細は☑P507~510 サポートユニット詳細は☑P666 カップリング詳細は☑P944・945(カップリングは付属されません)
 ☑ 400WサーボモータにCPDWをご使用される場合、モータの瞬時最大トルクがカップリングの許容トルクを超える場合があります。ご注意ください。

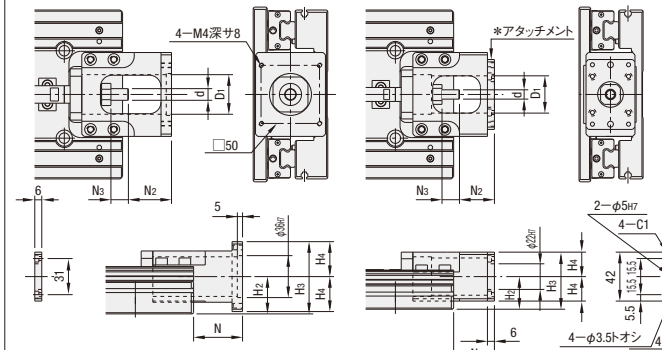
Type	No.	ベース		テーブル		ベアリング		軸受け		カップリング		P.C.D.		D		D ₁		H ₃		N		N ₁		N ₂		d		M ₂		ℓ	
		W	t ₂	M ₁	P ₁	P ₂	W ₁	H ₄	t ₁	h ₁	P ₃	h	Q	S	L	W	W	L	W	L	H ₃	N	N ₁	N ₂	N ₃	d	M ₂	ℓ			
転造ボールねじ KUA KUB	1204(S)	10	10	10	42	10	13	9.5	7.5	46	30	34	49	37	32	8	M4	8													
	1205(S)	10	10	10	42	10	13	9.5	7.5	46	30	34	49	37	32	8	M4	8													
	1210(S)	10	10	10	42	10	13	9.5	7.5	46	30	34	49	37	32	8	M4	8													
	1505	12	12	12	49	12	20	11.5	11.5	70	50	45	62	45	40	10	M5	10													
	1510	12	12	12	49	12	20	11.5	11.5	70	50	45	62	45	40	10	M5	10													
	1520	10	10	10	42	10	13	9.5	7.5	46	30	34	49	37	32	8	M4	8													
精密ボールねじ KUH KUT	1204L(S)	10	10	10	42	10	13	9.5	7.5	46	30	34	49	37	32	8	M4	8													
	1205L(S)	10	10	10	42	10	13	9.5	7.5	46	30	34	49	37	32	8	M4	8													
	1210L(S)	10	10	10	42	10	13	9.5	7.5	46	30	34	49	37	32	8	M4	8													
	1505L	12	12	12	49	12	20	11.5	11.5	70	50	45	62	45	40	10	M5	10													
	1510L	12	12	12	49	12	20	11.5	11.5	70	50	45	62	45	40	10	M5	10													
	1520L	10	10	10	42	10	13	9.5	7.5	46	30	34	49	37	32	8	M4	8													

Order 注文例: 型式 - L - L₁ KUA1204 - 340 - 150
 Delivery 8 日自発送
 追加加工でセンサセットをご指定できます。 * KUB・KUTのモータ取付回りの寸法は右ページ参照
 追加加工詳細☑P449
 ☑ 同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

■ 一軸ユニットの選定に際しては、技術計算ソフトをご利用ください。 http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html (無料)
 ■ 一軸ユニットの慣性モーメントはWEBページを参照ください。 KUA/KUB: http://jp.misumi-ec.com/contents/tech/mech/pdf/mechatro/kuu_kub.pdf
 KUH/KUT: http://jp.misumi-ec.com/contents/tech/mech/pdf/mechatro/kuu_kut.pdf

☑ CADデータフォルダ名: 07 Actuator

☑ KUB/KUTモータ取付回り



KUB/KUT12□□(L)S KUB/KUT15□□(L) KUB/KUT20□□(L)
 KUB/KUT12□□(L) KUB/KUT20□□(L)
 ☑ アタッチメント取付図をご参照ください。

Price 価格

Type	No.	¥基準単価 1~2台								
		L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
転造ボールねじ KUA KUB	1204	98,400	101,200	107,500	112,700	117,800	123,000	—	—	—
	1210	100,600	103,400	109,700	114,900	120,000	125,200	133,500	137,800	—
	*1204S	98,900	101,700	108,000	113,200	118,300	123,500	—	—	—
	*1210S	101,100	103,900	110,200	115,400	120,500	125,700	133,900	138,300	—
	1505	106,800	108,900	113,300	118,600	123,900	131,600	136,900	141,400	145,800
	1510	107,400	109,500	113,700	119,000	124,200	131,700	137,000	141,500	145,900
	1520	112,300	114,400	119,000	124,300	129,600	137,100	142,300	146,800	151,300
	2005L	106,600	110,000	117,000	121,900	126,900	132,300	—	—	—
	2010L	125,300	130,400	138,900	146,700	154,500	162,700	174,000	180,600	—
	*1204LS	107,100	110,500	117,400	122,400	127,400	132,800	—	—	—
*1210LS	125,800	130,800	139,400	147,200	155,000	163,200	174,500	181,100	—	
1505L	113,900	117,100	122,600	128,100	133,700	141,700	147,300	152,100	156,900	
1510L	114,400	117,600	122,900	128,500	134,100	141,800	147,400	152,200	156,900	
1520L	—	—	131,800	137,800	143,900	152,100	158,100	163,300	168,600	
2005L	121,900	126,800	131,200	136,800	142,400	150,900	156,500	161,200	167,400	
2010L	—	133,800	138,900	145,200	151,700	160,500	166,900	172,300	179,600	
2020L	—	—	148,500	155,800	163,100	171,800	179,100	185,500	193,500	

☑ サーボモータ適用表

型式	メーカー名	型番	出力(W)	フランジ角
KUA/KUH12□□(L)	安川電機	SGMAH-A3	30	☑40
		SGMAH-A5	50	
		SGMAH-O1	100	
		HC-MFS053	50	
		HF-MP053	50	
	山洋電気	R2AA04003F	30	
		R2AA04005F	50	
		R2AA04010F	100	
		R8M-W03030	30	
		R8M-W05030	50	
KUA/KUH15□□(L) KUA/KUH20□□(L)	安川電機	SGMAH-O2	200	☑60
		SGMAH-O4	400	
		HC-MFS23	200	
		HC-KFS23	200	
		HF-MP23	200	
	三菱電機	HA-KP23	200	
		HC-MFS43	400	
		HC-KFS43	400	
		HF-MP43	400	
		HA-KP43	400	
山洋電気	R2AA06020F	200		
	R2AA06040F	400		
	R8M-W20030	200		
	R8M-W40030	400		
	—	—	—	—

☑ ステッピングモータ適用表

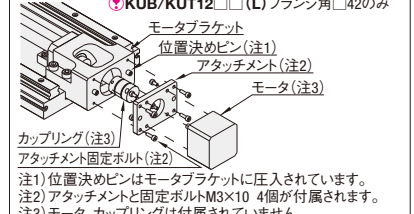
型式	メーカー名	型番	フランジ角
KUB/KUT12□□(L)	オリエンタルモーター	aステップ AS46/ASC46	☑42
		5相 RK54* (PK543)	
		5相 RK54* (PK544)	
		5相 RK54* (PK545)	
		aステップ AS66/ASC66	
KUB/KUT12□□(L)S	オリエンタルモーター	aステップ AS69	☑60
		5相 RK56* (PK564)	
		5相 RK56* (PK566)	
		5相 RK56* (PK569)	
		aステップ AS66/ASC66	
KUB/KUT15□□(L) KUB/KUT20□□(L)	オリエンタルモーター	aステップ AS69	☑60
		5相 RK56* (PK564)	
		5相 RK56* (PK566)	
		5相 RK56* (PK569)	
		aステップ AS69	

☑ モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
 ☑ モータは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。

Alteration 追加加工

☑ KUA/KUB/KUH/KUTは、追加加工でセンサセットをご指定できます。追加加工詳細☑P449

☑ アタッチメント取付図



☑ KUB/KUT12□□(L)フランジ角☑42のみ
 モータブラケット
 位置決めピン(注1)
 アタッチメント(注2)
 モータ(注3)
 カップリング(注3)
 アタッチメント固定ボルト(注2)
 注1) 位置決めピンはモータブラケットに圧入されています。
 注2) アタッチメントと固定ボルトM3×10 4個が付属されます。
 注3) モータ、カップリングは付属されていません。
 型式

Type	No.	モータ取付回り(KUB/KUT)
ステッピングモータタイプ	12□□(L)	35.5 49 21 35 30
	*12□□S(LS)	58 45 40 15 8
KUB	2005L	62 43 38
	2010L	64 58 40 18 12
KUT	2020L	64 70
	2020L	70

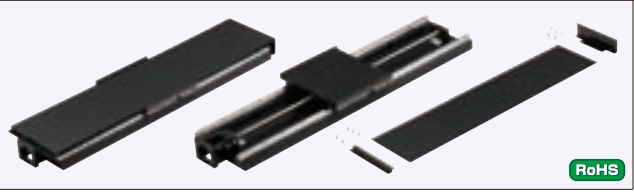
 ☑ KUB/KUT12□□S(LS)のフランジ部(H寸法)は、ベース下面より2mm下に出ます。

Type	No.	¥基準単価 1~2台								
		L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
精密ボールねじ KUH KUT	1205	138,700	142,700	152,400	—	—	—	—	—	—
	1210	141,100	145,100	151,600	164,600	169,400	174,300	—	—	—

一軸ユニット

一転造ボールねじ/精密ボールねじタイプ カバー仕様

特長：センサセット品(☑P.449に掲載)を多数ご用意! 異物落下防止のカバーを標準化した一軸ユニットです。



- 注1) テーブル固定ボルトの個数は、リニアガイドがSVRの場合2個/1ブロック、SXRの場合4個/1ブロックとなります。
注2) L=340の場合のみ作業用穴があります。(L1=100は除く)
注3) 限界ストロークは、ストッパに接触するときのストロークです。
注4) カバーが大きいため、天吊りの使用はおやめください。
注5) モータブラケット形状が、D<D1になる型式があります。カップリングの選定は、下表の「カップリング適用例」を参考にしてください。

Table with 5 columns: A付属品, M材質, S表面処理, 個数, 備考. Lists components like plates and covers with their materials and quantities.

転造ボールねじ KUAC (サーボモータタイプ)
精密ボールねじ KUHC (サーボモータタイプ)
KUBC (ステッピングモータタイプ) KUTC (ステッピングモータタイプ)

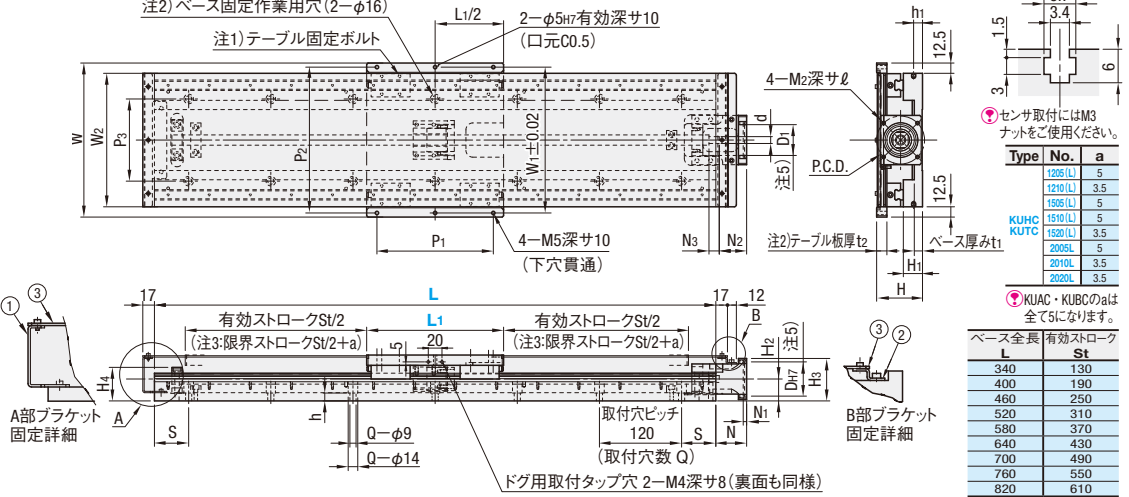


Table with 7 columns: 部品, ベース, テーブル, モータブラケット, ナットブラケット, 固定側サポートユニット, 支持側ベアリングホルダ, ストッパ. Lists parts and their materials.

Table with 10 columns: 型式, No., L, W, H, H1, H2, リニアガイド, 軸受け, カップリング適用例, 型式. Lists various models and their specifications.

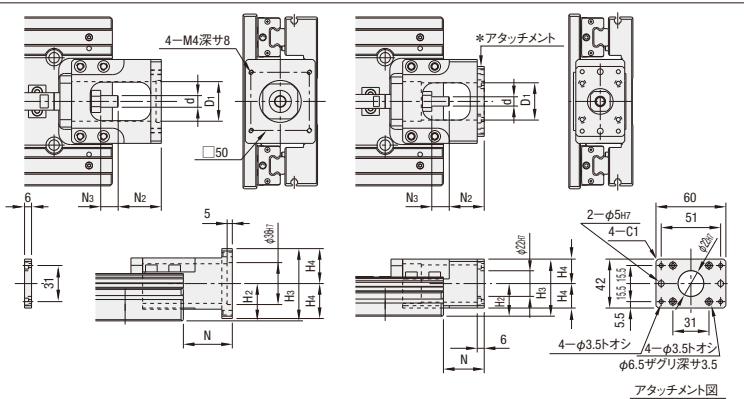
① ボールねじ詳細は☑P.627~632 リニアガイド詳細は☑P.507~510 サポートユニット詳細は☑P.666 カップリング詳細は☑P.944・945(カップリングは付属されません)
② 400WサーボモータにCPDWをご使用される場合、モータの瞬時最大トルクがカップリングの許容トルクを超える場合があります。ご注意ください。

Table with 15 columns: 型式, No., W, t2, W1, P1, P2, W2, H4, t1, h1, Ps, h, Q, S, P.C.D., D, D1, H3, N, N1, N2, N3, d, M2, l. Detailed specification table for motor units.

Order 注文例: KUHC1205 - 340 - 150
Delivery 出荷日: 8 日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

一軸ユニットの選定に際しては、技術計算ソフトをご利用ください。
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html (無料)
KUAC/KUBC: http://jp.misumi-ec.com/contents/tech/mech/pdf/mechatro/kuac_kubc.pdf
KUHC/KUTC: http://jp.misumi-ec.com/contents/tech/mech/pdf/mechatro/kuhc_kutc.pdf

KUBC/KUTCモータ取付回り

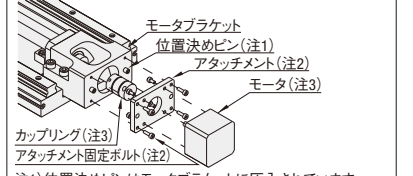


KUBC/KUTC12□□(L) KUBC/KUTC15□□(L) KUBC/KUTC20□□(L)
Price 価格
¥

Price table with 2 columns: 型式, ¥基準単価 1~2台. Lists prices for various motor unit models.

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

アタッチメント取付図



注1) 位置決めピンはモータブラケットに圧入されています。
注2) アタッチメントと固定ボルトM3×10 4個が付属されます。
注3) モータ、カップリングは付属されていません。

Table with 10 columns: 型式, No., D1, H3, H4, N, N2, N3, d. Lists specifications for motor attachment components.

サーボモータ適用表

Table with 5 columns: 型式, メーカー名, 型番, 出力(W), フランジ角. Lists servo motor compatibility for different models.

精度・静的許容荷重

Table with 5 columns: 型式, No., 位置決め精度(mm), 静的許容荷重(kg), *平行度(mm). Lists precision and load capacity data.

質量

Table with 10 columns: No., L=340, L=400, L=460, L=520, L=580, L=640, L=700, L=760, L=820. Lists mass data for different models.

ステッピングモータ適用表

Table with 4 columns: 型式, メーカー名, 型番, フランジ角. Lists stepper motor compatibility for different models.

ボールねじ カップリング側軸端追加加工

Table with 4 columns: Alterations, Code, Spec, ¥/1Code. Lists additional processing options and costs for ball screw units.

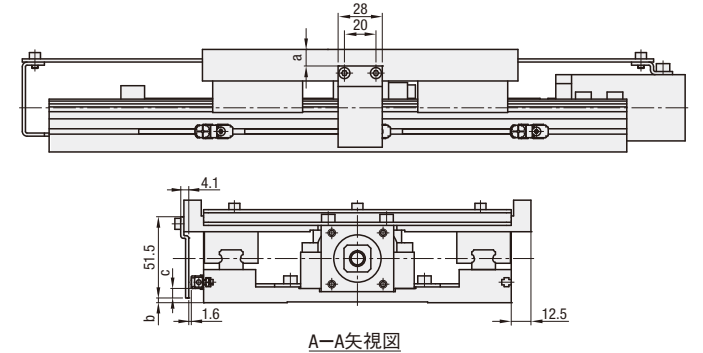
7 アクションメニュー

一軸ユニット専用 センサセット追加一覧

■センサセット追加一覧

種類	Alterations	Code	Spec.	¥/1Code
近接センサ (SUNX製)	対象型式 KUA/KUB/KUH/KUT	A1 B1	近接センサセットを付属します。 A1・A2…近接センサ 3個 (SUNX製: GX-F8A) B1・B2…近接センサ 3個 (SUNX製: GX-F8B) センサセットは、下記表の構成部品で1セットとしています。	11,300
	構成部品 ドグ 近接センサ 取付金具 センサ取付ビス センサ取付ナット ドグ取付ビス 1個 3個 3個 3個 3個 2個	A2 B2	指定方法 A1	
フォトセンサ (SUNX製)	KUA/KUB 12□□/12□□S/12□□L(S)	C1	フォトセンサセットを付属します。 C1~C7…フォトセンサ 3個 (SUNX製: PM-L24) センサセットは、下記表の構成部品で1セットとしています。	6,900
	KUH/KUT 15□□/15□□L	C2		
	KUA/KUB 2005L/2020L	C3		
	KUH/KUT 2005L	C4		
	KUA/KUB 2010L	C5		
	KUH/KUT 2010L/2020L	C6		
	KUAC/KUBC 12□□/15□□ KUHC/KUTC 12□□L/15□□L	C7		
フォトセンサ (OMRON製)	KUA/KUB 12□□/12□□S/12□□L(S)	D1	フォトセンサセットを付属します。 D1~D7…フォトセンサ 3個 (OMRON製: EE-SX911-R1M) センサセットは、下記表の構成部品で1セットとしています。	6,900
	KUH/KUT 15□□/15□□L	D2		
	KUA/KUB 2005L/2020L	D3		
	KUH/KUT 2005L	D4		
	KUA/KUB 2010L	D5		
	KUH/KUT 2010L/2020L	D6		
	KUAC/KUBC 12□□/15□□ KUHC/KUTC 12□□L/15□□L	D7		
	KUAC/KUBC 2005L/2020L			
	KUHC/KUTC 2005L			
	KUAC/KUBC 2010L			
	KUHC/KUTC 2010L/2020L			
	構成部品 センサ取付スプリングワッシャー ドグ取付ビス フラカ取付ビス フラカ取付ナット 6個 2個 6個 6個			
	指定方法 D1			

■一軸ユニット カバー仕様 近接センサ

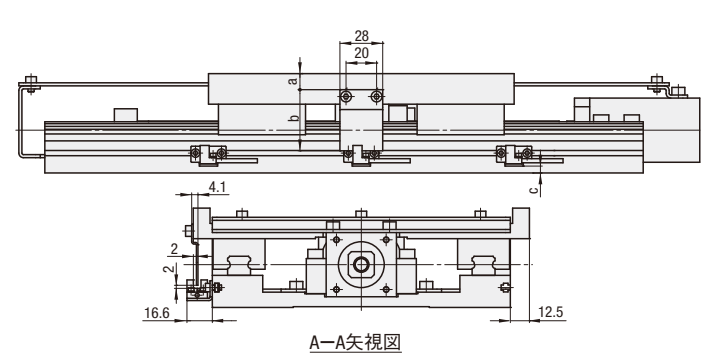


■カバー仕様 近接センサ 寸法表

対象型式	Code	a	b	c
KUAC/KUBC/KUHC/KUTC 12□□/12□□S/12□□L(S)	A2 B2	10.5	3	6.05
KUAC/KUBC/KUHC/KUTC 15□□/15□□L		12.5	10	6.05
KUAC/KUBC 2005L/2020L KUHC/KUTC 2005L		12.5	14	2.05
KUAC/KUBC 2010L KUHC/KUTC 2010L/2020L		12.5	25	0.05

KUAC/KUBCシリーズ P.447参照
KUHC/KUTCシリーズ P.447参照

■一軸ユニット カバー仕様 フォトセンサ



■カバー仕様 フォトセンサ 寸法表

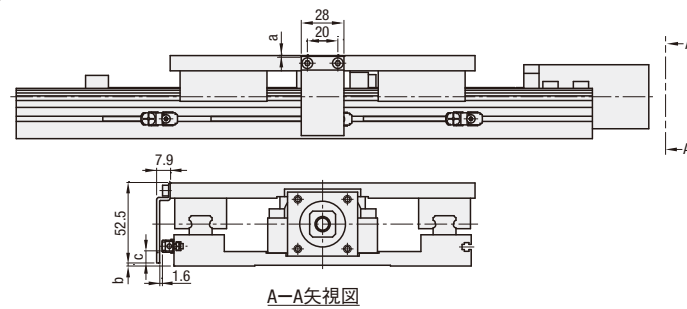
対象型式	Code	a	b	c
KUAC/KUBC/KUHC/KUTC 12□□/12□□S/12□□L(S)	C5 D5	10.5	40	4.5
KUAC/KUBC/KUHC/KUTC 15□□/15□□L		12.5	40	11.5
KUAC/KUBC 2005L/2020L KUHC/KUTC 2005L	C6 D6	12.5	44	11.5
KUAC/KUBC 2010L KUHC/KUTC 2010L/2020L	C7 D7	12.5	46	20.5

KUAC/KUBCシリーズ P.447参照
KUHC/KUTCシリーズ P.447参照

Alteration 追加加工 型式 -L- L1- (A1・B1…etc.)
KUA1204 - 340 - 150 - A1

Delivery 出荷日 8 日目発送

■一軸ユニット 標準仕様 近接センサ

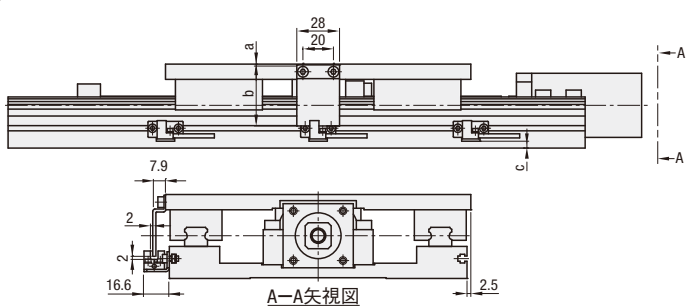


■標準仕様 近接センサ 寸法表

対象型式	Code	a	b	c
KUA/KUB/KUH/KUT 12□□/12□□S/12□□L(S)	A1 B1	0.5	2	7.05
KUA/KUB/KUH/KUT 15□□/15□□L		1.5	10	6.05
KUA/KUB 2005L/2020L KUHC/KUTC 2005L		1.5	14	2.05
KUA/KUB 2010L KUHC/KUTC 2010L/2020L		1.5	25	0.05

KUA/KUBシリーズ P.445参照
KUHC/KUTCシリーズ P.445参照

■一軸ユニット 標準仕様 フォトセンサ



■標準仕様 フォトセンサ 寸法表

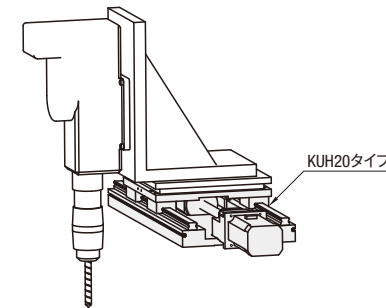
対象型式	Code	a	b	c
KUA/KUB/KUH/KUT 12□□/12□□S/12□□L(S)	C1 D1	0.5	40	4.5
KUA/KUB/KUH/KUT 15□□/15□□L	C2 D2	1.5	41	11.5
KUA/KUB 2005L/2020L KUHC/KUTC 2005L	C3 D3	1.5	45	11.5
KUA/KUB 2010L KUHC/KUTC 2010L/2020L	C4 D4	1.5	47	20.5

KUA/KUBシリーズ P.445参照
KUHC/KUTCシリーズ P.445参照



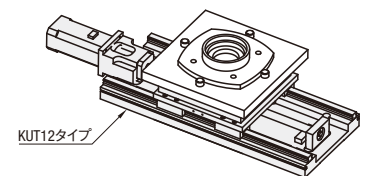
■ドリルヘッド

・高剛性で重加工にも使用可能



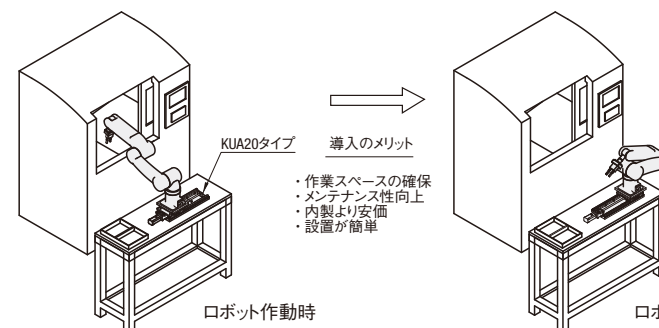
■大型部品の精密テーブル

- ・水滴や切粉がかかる場所は、ジャバラ・カバーの選択可能
- ・精度に合わせてボールねじの等級が選択可能
- ・*KUHC・KUTシリーズは精密ボールねじ(C5)を採用



■工作機械のワーク投入取り出し

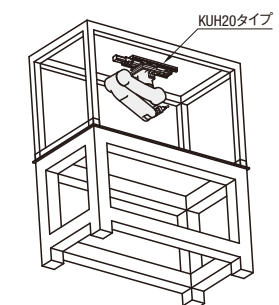
・ロボットを導入した合理化装置に、退避用として一軸ユニットを使用 (KUAシリーズ)



- ・作業スペースの確保
- ・メンテナンス性向上
- ・内製より安価
- ・設置が簡単

■ワーク整理

・高剛性で壁掛けや天吊り使用も可能



手動ユニット 概要

MANUALLY OPERATED LINEAR MOTION UNITS - STANDARD, HIGH LOAD TYPE-

手動ユニット

-スタンダード・高荷重タイプ-

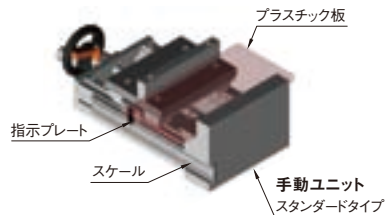
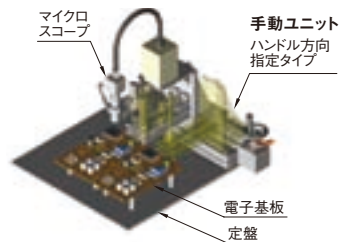
CADデータフォルダ名: 07_Actuator

商品一覧表

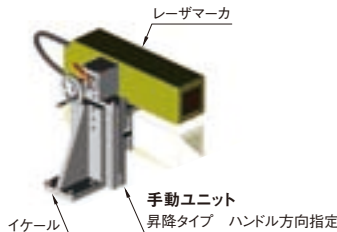
種類		手動	電動(モータ付)
スタンダード		 ● P452	Type: KUK/KUG Web掲載
高荷重	標準	 ● P452	-
	昇降タイプ	 ● P457	-
高速送りタイプ	 ● P453	-	-
ポジション・インジケータ付	標準	 ● P454	-
	昇降タイプ	 ● P458	-
テーブル固定	 ● P455	-	-
ハンドル方向指定	標準	 ● P456	-
	昇降タイプ	 ● P459	-
左右開き	 Type: KUED Web掲載	-	-



マイクロスコープ検査用ステージ
数種類の電子部品(特定部位)の検査を行う。マイクロスコープをスライドさせるため、XY検査ステージの軸に手動ユニットを使用。



レーザーマーカ昇降装置
製品によりレーザー刻印の刻印位置が異なる為、レーザーマーカを昇降させてマーキング位置を調整する装置。レーザーマーカの重量が大きい為、煽りの発生しないイケール体型の手動ユニットを使用して昇降させます。



割れ検査及び簡易測定装置
プラスチック板の割れ検査及び、簡易測定を行う装置。微細な割れやキズによる納入後のクレームを防止する為、手動ユニットを使用。一定圧力を負荷して検査を行うと同時に、スケールを取り付けて寸法確認も行う。

特長: 手動による簡易位置決め最適なユニットです。高荷重タイプはスタンダードタイプに比べ約3倍の許容荷重があります。

RoHS

KUE (スタンダード)

KUEH (高荷重)

ハンドル種類A
● プラハンドル PHLK80

ハンドル種類B
● 折りたたみタイプ

ハンドル種類C
● 朝顔ハンドル AHLNK80

構成部品

部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート
M材質	A6063-T5	A6063	S45C	黄銅	A5052	A6063
S種類	白アルマイト	白アルマイト	黒酸化膜	-	白アルマイト	白アルマイト

プラハンドル PHLFK80

朝顔ハンドル AHLNK80

サイドプレート

台形ねじ用ナット

ナットブラケット

リニアガイド

2-φ5H7

4-M6深サ10

台形ねじ

2-M4深サ8(裏面も同様)

回転止めセット

有効ストロークSt/2 (注1:限界ストロークSt/2+5)

有効ストロークSt/2 (注1:限界ストロークSt/2+5)

取付穴ピッチS

注1) 限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。

型式	Type	No.	ハンドル種類	選択	台形ねじ			台形ねじ用ナット	回転止めセット	リニアガイド	(K)				フレーム取付穴			
					フレーム長さ L	Type	ねじ径				リード	Type	Type	A		B	C	N
KUE (スタンダード)	14	A	A	170	MTSBR	14	3	MTRFR (黄銅タイプ)	MTODM	SE2B13	100	82	115	5.5	34.5	43		
				220	MTSBR	20	4				103	85	118	7.5	32.5	45.5		
				370							106	88	121	7.5	32.5	48		
KUEH (高荷重)	20	A	A	420	MTSBR	20	4	MTODM	SE2B13	106	88	121	7.5	32.5	48			
				470						MTSBR	20	4	106	88	121	7.5	32.5	48
				470									106	88	121	7.5	32.5	48

Order 注文例: 型式 - ハンドル種類 - L
KUE14 - A - 320

Price 価格

Delivery 出荷日: 5 日目発送 (スタンダードタイプ(KUE)), 8 日目発送 (高荷重タイプ(KUEH))

型式	Type	No.	ハンドル種類	質量(kg)					
				L=170	L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUE	14	A	A	44.900	46.800	48.200	50.600	53.800	56.300
			B	45.300	47.300	48.600	51.100	54.200	56.800
			C	46.200	48.200	49.500	52.000	55.100	57.700
	20	A	A	53.200	55.500	56.900	59.500	62.300	64.900
			B	53.700	56.000	57.300	59.900	62.800	65.400
			C	54.500	56.900	58.200	60.800	63.700	66.300
KUEH	20	A	A	54.300	56.700	58.100	60.700	63.500	66.100
			B	54.800	57.200	58.500	61.100	64.000	66.600
			C	55.700	58.100	59.400	62.000	64.900	67.500

許容荷重・許容モーメント

型式	Type	No.	許容荷重(N)		許容モーメント(N・m)		
			水平	垂直	Ma	Mc	
KUE	14	A	245	49	7	13	
			20	490	98	14	27
			20	1470	294	43	81

必要トルク・必要回転力

型式	Type	No.	必要トルク(N・m)		必要回転力(N)		
			水平	垂直	水平	垂直	
KUE	14	A	0.039	0.201	1.503	7.734	
			20	0.059	0.420	2.261	16.164
			20	0.074	0.841	2.841	32.335

許容荷重時に必要なトルク・回転力

型式	Type	No.	必要トルク(N・m)		必要回転力(N)		
			水平	垂直	水平	垂直	
KUE	14	A	0.039	0.201	1.503	7.734	
			20	0.059	0.420	2.261	16.164
			20	0.074	0.841	2.841	32.335

*許容荷重時に必要なトルク・回転力です。*回転力とは、ハンドルを回転させる力です。(右図参照)
*垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

7 単軸ロボット

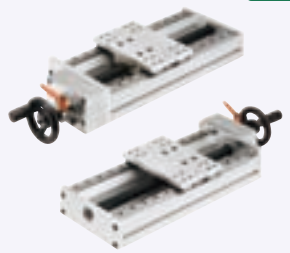
手動ユニット

—高速送りタイプ—

特長：増速機構を組み込み、通常の2.5倍の速さでテーブルを送ることが可能です。

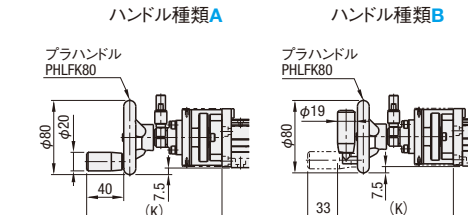
● CADデータフォルダ名：07_Actuator

RoHS

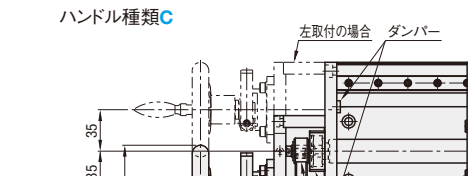


KUEHS

ハンドル種類A ハンドル種類B



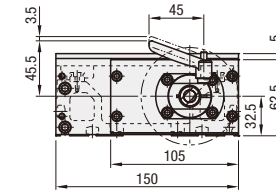
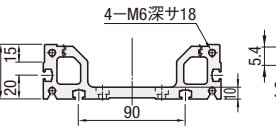
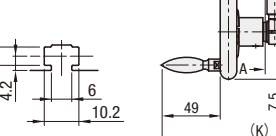
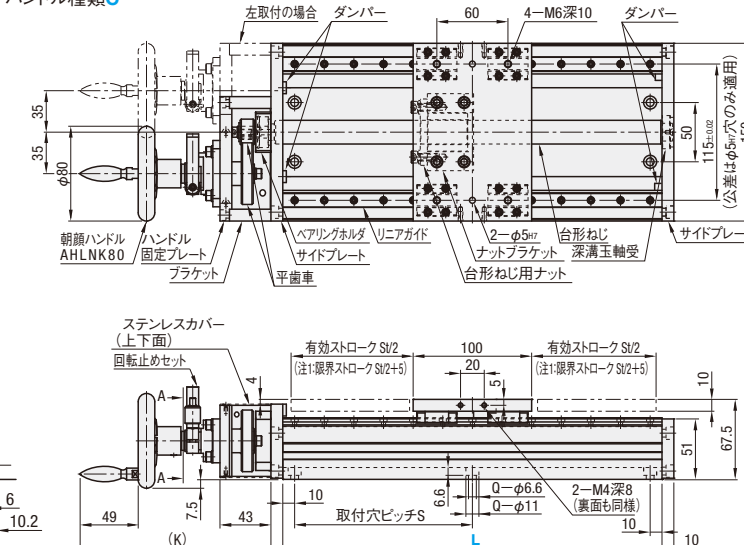
ハンドル種類C



■構成部品

部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	台形ねじナット
M 材質	A6063-T5	A6063	S45C	黄銅
S 表面処理	白アルマイト	白アルマイト	四三酸化クロム	—

部品	ナットプラケツ	サイドプレート	平歯車	カバー
M 材質	A5052	A6063	S45C	SUS304HL
S 表面処理	白アルマイト	白アルマイト	—	—

※本図は右取付の場合の図となります。
注1) 限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。

型式 Type	No.	ハンドル種類	ハンドル位置	選択 フレーム長さ L	台形ねじ Type	ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	リニアガイド 型式	ハンドル種類			フレーム取付穴 S・Q (穴数)															
										A	B	C																
KUEHS	20	A B C	R L	320 370 420 470	MTSBRK	20	4	MTRFR	SE2B13	146	128	161	<table border="1"> <tr> <th>L</th> <th>S</th> <th>Q(穴数)</th> </tr> <tr> <td>320</td> <td>150</td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>370</td> <td>175</td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>420</td> <td>200</td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>470</td> <td>150</td> <td>8</td> </tr> </table>	L	S	Q(穴数)	320	150	6	370	175	6	420	200	6	470	150	8
														L	S	Q(穴数)												
														320	150	6												
														370	175	6												
420	200	6																										
470	150	8																										

● ハンドル詳細はP.1072・1075 台形ねじ・ナット詳細はP.693・686 リニアガイド詳細はP.477

Order 注文例: 型式 - ハンドル種類 - ハンドル位置 - L
KUEHS20 - A - L - 320

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1~2台			
			L=320	L=370	L=420	L=470
KUEHS	20	A	71,100	73,700	76,500	79,100
		B	71,600	74,200	77,000	79,600
		C	72,800	75,400	78,200	80,800

● 表示数量超えは納期のお見積り

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量 (kg)			
			L=320	L=370	L=420	L=470
KUEHS	20	A	6.2	6.7	7.2	7.7
		B	6.2	6.7	7.2	7.7
		C	6.5	7	7.5	8

型式 Type	No.	許容荷重 (N)		許容モーメント (N・m)		
		水平	垂直	Ma	Mb	Mc
KUEHS	20	490	98	14	14	27

型式 Type	No.	必要トルク (N・m)		必要回転力 (N)	
		水平	垂直	水平	垂直
KUEHS	20	0.147	1.051	5.653	40.41

● 許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
● 回転力とは、ハンドルを回転させる力です。
● 垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

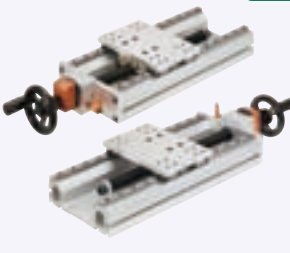
手動ユニット

—ポジション・インジケータ付—

特長：ポジション・インジケータにより、位置調整が容易に可能です。

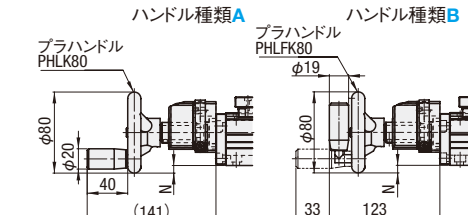
● CADデータフォルダ名：07_Actuator

RoHS

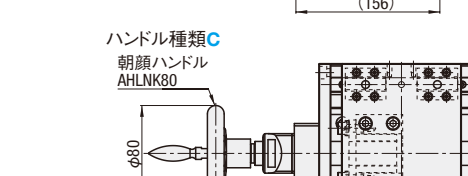


KUDP

ハンドル種類A ハンドル種類B



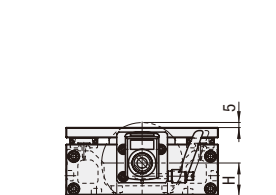
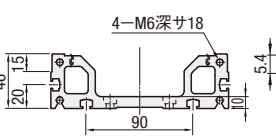
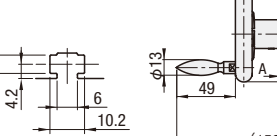
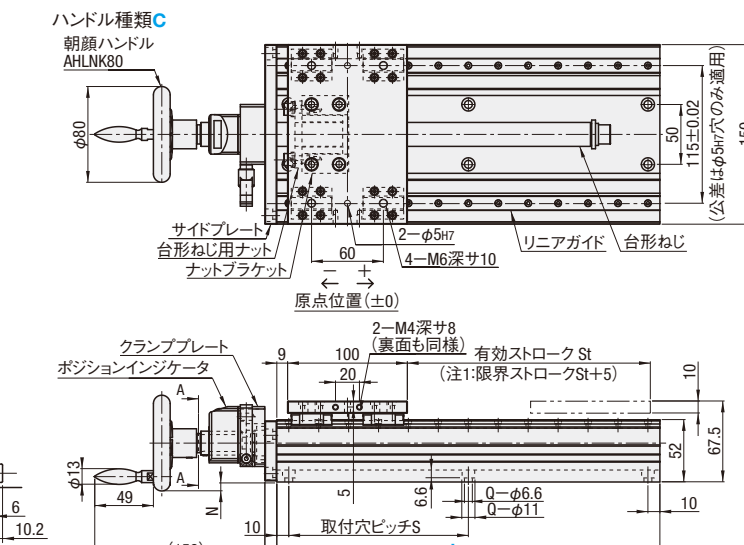
ハンドル種類C



■構成部品

部品	フレーム	テーブル	台形ねじ
M 材質	A6063S-T5	A6063	S45C
S 表面処理	白アルマイト	白アルマイト	四三酸化クロム

部品	台形ねじ用ナット	ナットプラケツ	サイドプレート
M 材質	黄銅	A5052	A6063
S 表面処理	—	白アルマイト	白アルマイト

※本図は右取付の場合の図となります。
注1) 限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。

型式 Type	No.	ハンドル種類	選択 フレーム長さ L	台形ねじ Type	ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	リニアガイド 型式	ポジション・インジケータ 型式	N	H	フレーム取付穴 S・Q (穴数)																					
													KUDP	20	A B C	170 220 320 370 420 470	MTSBRK	20	4	MTRFR	SE2B13	DPNL4	7.5	32.5	<table border="1"> <tr> <th>L</th> <th>S</th> <th>Q(穴数)</th> </tr> <tr> <td>170</td> <td>150</td> <td>4</td> </tr> <tr> <td>220</td> <td>200</td> <td>4</td> </tr> <tr> <td>320</td> <td>150</td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>370</td> <td>175</td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>420</td> <td>200</td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>470</td> <td>150</td> <td>8</td> </tr> </table>	L	S	Q(穴数)	170	150	4	220	200
L	S	Q(穴数)																															
170	150	4																															
220	200	4																															
320	150	6																															
370	175	6																															
420	200	6																															
470	150	8																															

● ハンドル詳細はP.1072・1075 台形ねじ・ナット詳細はP.695・686 ポジション・インジケータ詳細はP.702 リニアガイド詳細はP.477

Order 注文例: 型式 - ハンドル種類 - L
KUDP20 - A - 320

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1~2台					
			L=170	L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUDP	20	A	55,600	58,000	61,400	64,200	66,800	69,400
		B	56,100	58,500	61,900	64,800	67,300	69,900
		C	57,200	59,700	63,100	65,900	68,500	71,100

● 表示数量超えは納期のお見積り

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量 (kg)					
			L=170	L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUDP	20	A	3.8	4.3	5.3	5.8	6.3	6.8
		B	3.8	4.3	5.3	5.8	6.3	6.8
		C	4.1	4.6	5.6	6.1	6.6	7.1

型式 Type	No.	許容荷重 (N)		許容モーメント (N・m)		
		水平	垂直	Ma	Mb	Mc
KUDP	20	490	98	14	14	27

型式 Type	No.	必要トルク (N・m)		必要回転力 (N)	
		水平	垂直	水平	垂直
KUDP	20	0.059	0.333	2.261	12.823

● 許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
● 回転力とは、ハンドルを回転させる力です。
● 垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

7) 単軸ロボット

手動ユニット

—テーブル固定タイプ—

特長：テーブルを直接固定するため、ねじのバックラッシュによる位置ズレを防ぎます。

● CADデータフォルダ名：07_Actuator

RoHS KUEC

ハンドル種類A
ハンドル種類B
ハンドル種類C

■構成部品

部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	部品番号
材質	A6063-T5	A6063	S45C	黄銅
表面処理	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	—
部品	ナットブラケット	サイドプレート	クランププレート	部品番号
材質	A5052	A6063	A6063	—
表面処理	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	—

注1) 限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。

型式 Type	No.	ハンドル種類	クランプ 取付位置	選択 フレーム長さ L			台形ねじ ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	ベアリングホルダ Type	リニアガイド 型式	ハンドル種類 (K)			N	H	P	フレーム取付穴 S・Q (穴数)			
				A	B	C						A	B	C				L	S	Q (穴数)	
KUEC	14	A B C	R L W	170	220	320	MTSBRA	14	3	MTRFR	— (専用)	SE2B13	100	82	115	5.5	34.5	43	170	150	4
				220	320	420							220	200	4						
				370	470	320							150	6							
	20	C	W	420	470	—	MTSBRC	20	4	MTRFR	— (専用)	SE2B13	103	85	118	7.5	32.5	45.5	370	175	6
				420	200	6															
				470	150	8															

●ハンドル詳細はP.2-1072・1075 台形ねじ・ナット詳細はP.695・686 リニアガイド詳細はP.477

Order 注文例: 型式 KUEC14 - A - W - 320 Price 価格

Delivery 出荷日: 8 日目発送

●質量

型式 Type	No.	ハンドル 種類	質量 (kg)					
			L=170	L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUEC	14	A	2.9	3.4	4.4	4.9	5.4	5.9
		B	2.9	3.4	4.4	4.9	5.4	5.9
		C	3.2	3.7	4.7	5.2	5.7	6.2
	20	A	3.5	4	5	5.5	6	6.5
		B	3.5	4	5	5.5	6	6.5
		C	3.8	4.3	5.3	5.8	6.3	6.8

●有効ストローク

型式 Type	No.	ハンドル 種類	有効ストロークSt (mm)				
			L=170	L=220	L=320	L=370	L=420
KUEC	53	103	203	253	303	353	

●許容荷重・許容モーメント・クランプ力

型式 Type	No.	許容荷重 (N)		許容モーメント (N・m)		クランプ力 (N)
		水平	垂直	Ma	Mc	
KUEC	14	245	49	7	13	100
	20	490	98	14	27	

●クランプ力試験方法

●精度

型式 Type	No.	精度	
		平行度 (mm)	バックラッシュ (mm)
KUEC	0.15	0.3	

●必要トルク・必要回転力

型式 Type	No.	必要トルク (N・m)		必要回転力 (N)	
		水平	垂直	水平	垂直
KUEC	20	0.039	0.206	1.503	7.918

●許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
*回転力とは、ハンドルを回転させる力です。
*垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

手動ユニット

—ハンドル方向指定タイプ—

特長：ハンドルの向きを選択できます。スペースで制約を受ける場合などに最適です。

● CADデータフォルダ名：07_Actuator

RoHS KUEF

ハンドル種類A
ハンドル種類B
ハンドル種類C

■構成部品

部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	台形ねじ用ナット
材質	A6063-T5	A6063	S45C	黄銅
表面処理	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	—
部品	ナットブラケット	サイドプレート	かさ歯車	カバー
材質	A5052	A6063	S45C	SUS304HL
表面処理	白アルマイト	白アルマイト	—	—

注1) 限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。

型式 Type	No.	ハンドル種類	ハンドル 方向指定	選択 フレーム長さ L			台形ねじ ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	リニアガイド 型式	E			F			G			フレーム取付穴 S・Q (穴数)			
				A	B	C					A	B	C	A	B	C	L	S	Q (穴数)				
KUEF	20	A B C	U D L R	170	220	320	MTSBRB	20	4	MTRFR	SE2B13	107	122	122	108.5	124.5	124.5	67	82	82	170	150	4
				220	320	420						220	200	4									
				370	470	320						150	6										
				420	200	6																	
				470	150	8																	

●ハンドル詳細はP.2-1072・1075 台形ねじ・ナット詳細はP.695・686 リニアガイド詳細はP.477

Order 注文例: 型式 KUEF20 - A - L - 320 Price 価格

Delivery 出荷日: 8 日目発送

●質量

型式 Type	No.	ハンドル 種類	質量 (kg)					
			L=170	L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUEF	20	A	62,700	65,400	68,800	71,400	74,200	76,800
		B	63,100	65,900	69,300	71,900	74,700	77,300
		C	64,300	67,100	70,500	73,100	75,900	78,500

●有効ストローク

型式 Type	No.	ハンドル 種類	有効ストロークSt (mm)				
			L=170	L=220	L=320	L=370	L=420
KUEF	53	103	203	253	303	353	

●許容荷重・許容モーメント

型式 Type	No.	許容荷重 (N)		許容モーメント (N・m)	
		水平	垂直	Ma	Mc
KUEF	20	490	98	14	27

●必要トルク・必要回転力

型式 Type	No.	必要トルク (N・m)		必要回転力 (N)	
		水平	垂直	水平	垂直
KUEF	20	0.059	0.420	2.261	16.164

●許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
*回転力とは、ハンドルを回転させる力です。
*垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

7 単軸ロボット

手動ユニット

—昇降タイプ—

● CADデータフォルダ名: 07_Actuator

特長: 昇降移動に適したユニットです。上下方向の簡易位置決めが可能です。

RoHS

KUL

(昇降テーブル有) (昇降テーブル無)

構成部品

部品	フレーム	テーブル	昇降テーブル	イケール
材質	A6063S-T5	A6063	AC7A	AC7A
表面処理	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト

部品	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート
材質	S45C	黄銅	A5052	A6063
表面処理	亜三酸化鉄皮膜	—	白アルマイト	白アルマイト

ハンドル種類A
ハンドル種類B
ハンドル種類C

有効ストロークSt

フレーム高さH

115±0.02 (2-φ5H7)

型式 Type	No.	ハンドル種類	昇降テーブル 選択	選択 フレーム 高さH	台形ねじ		台形ねじ用 ナット	回転止め セット	リニア ガイド	W			P			IH		
					Type	ねじ径				Type	Type	H	W	H	P	H	IH	
KUL	20	A B C	(有) 指定無 (無) N	170 220 320 370 420 470	MTSBC	20	4	MTRFR	— (専用)	SE2B13	170	170	170	170	170	170	170	170
											220	220	220	220	220	220	220	220
											320	320	320	320	320	320	320	320
											370	370	370	370	370	370	370	370
420	420	420	420	420	420	420	420											
470	470	470	470	470	470	470	470											

●ハンドル詳細はP.2-1072・1075 台形ねじ・ナット詳細はP.695・686 リニアガイド詳細はP.477

Order 注文例

型式	ハンドル種類	昇降テーブル	H
KUL20	A	—	320 (昇降テーブル有)
KUL20	A	N	320 (昇降テーブル無)

Price 価格

型式	ハンドル種類	質量 (kg)						
Type	No.	H=170	H=220	H=320	H=370	H=420	H=470	
KUL	20	A	64.500	67.300	70.700	73.300	79.200	81.800
		B	65.000	67.800	71.200	73.800	79.700	82.300
		C	66.100	69.000	72.400	74.900	80.900	83.500

有効ストローク St (mm)

Type	H=170	H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KUL	62	112	212	262	312	362

モーター図

精度

Type	平行度 (mm)	バックラッシュ (mm)
KUL	0.15	0.3

必要トルク・必要回転力

型式	No.	必要トルク (N・m)	必要回転力 (N)
KUL	20	0.861	33.112

●質量

●許容荷重・許容モーメント

型式	No.	許容荷重 (N)		許容モーメント (N・m)			
Type	No.	A点負荷時	B点負荷時	Ma	Mb	Mc	
KUL	20	A	294	270	43	43	81
		B	294	270	43	43	81
		C	294	270	43	43	81

●必要トルク・必要回転力

型式	No.	必要トルク (N・m)	必要回転力 (N)
KUL	20	0.861	33.112

●許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
●回転力とは、ハンドルを回転させる力です。

手動ユニット

—昇降タイプ ポジション・インジケータ付—

● CADデータフォルダ名: 07_Actuator

特長: 昇降移動に適したユニットです。上下方向の簡易位置決めが可能です。

RoHS

KULDP

(昇降テーブル有) (昇降テーブル無)

構成部品

部品	フレーム	テーブル	昇降テーブル	イケール
材質	A6063S-T5	A6063	AC7A	AC7A
表面処理	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト

部品	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート
材質	S45C	黄銅	A5052	A6063
表面処理	亜三酸化鉄皮膜	—	白アルマイト	白アルマイト

ハンドル種類A
ハンドル種類B
ハンドル種類C

有効ストロークSt

フレーム高さH

115±0.02 (2-φ5H7)

型式 Type	No.	ハンドル種類	昇降テーブル 選択	選択 フレーム 高さH	台形ねじ		台形ねじ用 ナット	リニア ガイド	ポジション・ インジケータ	W			P			IH		
					Type	ねじ径				Type	Type	H	W	H	P	H	IH	
KULDP	20	A B C	(有) 指定無 (無) N	170 220 320 370 420 470	MTSBC	20	4	MTRFR	SE2B13	DPTL4	170	170	170	170	170	170	170	
											220	220	220	220	220	220	220	
											320	320	320	320	320	320	320	
											370	370	370	370	370	370	370	
420	420	420	420	420	420	420												
470	470	470	470	470	470	470												

●ハンドル詳細はP.2-1072・1075 台形ねじ・ナット詳細はP.695・686 ポジション・インジケータ詳細はP.702 リニアガイド詳細はP.477

Order 注文例

型式	ハンドル種類	昇降テーブル	H
KULDP20	A	—	320 (昇降テーブル有)
KULDP20	A	N	320 (昇降テーブル無)

Price 価格

型式	ハンドル種類	質量 (kg)						
Type	No.	H=170	H=220	H=320	H=370	H=420	H=470	
KULDP	20	A	64.500	67.300	70.700	73.300	79.200	81.800
		B	65.000	67.800	71.200	73.800	79.700	82.300
		C	66.100	69.000	72.400	74.900	80.900	83.500

有効ストローク St (mm)

Type	H=170	H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KULDP	62	112	212	262	312	362

モーター図

精度

Type	平行度 (mm)	バックラッシュ (mm)
KULDP	0.15	0.3

必要トルク・必要回転力

型式	No.	必要トルク (N・m)	必要回転力 (N)
KULDP	20	0.861	33.112

●質量

●許容荷重・許容モーメント

型式	No.	許容荷重 (N)		許容モーメント (N・m)			
Type	No.	A点負荷時	B点負荷時	Ma	Mb	Mc	
KULDP	20	A	294	270	43	43	81
		B	294	270	43	43	81
		C	294	270	43	43	81

●必要トルク・必要回転力

型式	No.	必要トルク (N・m)	必要回転力 (N)
KULDP	20	0.861	33.112

●許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
●回転力とは、ハンドルを回転させる力です。

7 単軸ロボット

手動ユニット

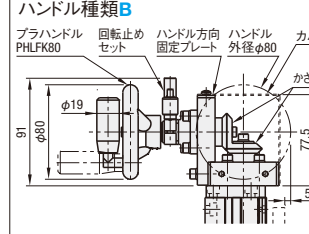
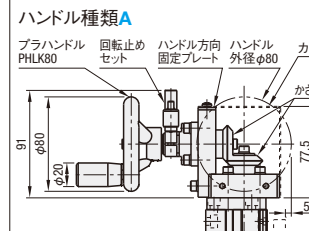
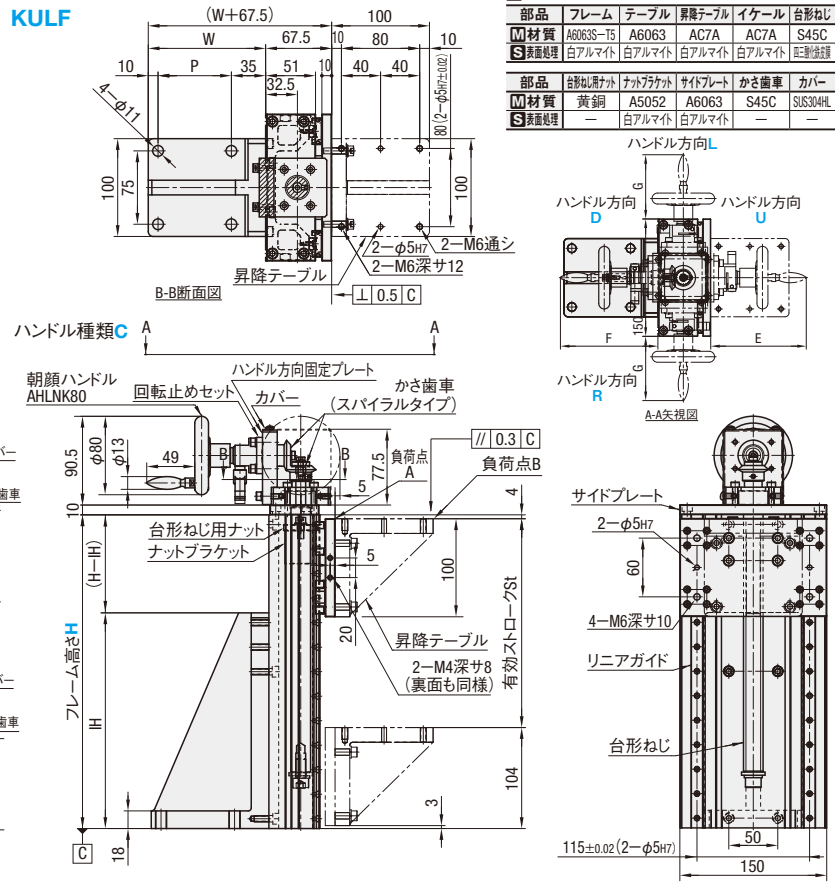
—昇降タイプ ハンドル方向指定—

特長：昇降移動に適したユニットです。上下方向の簡易位置決めが可能です。

● CADデータフォルダ名：07_Actuator



KULF



型式	No.	ハンドル種類	ハンドル方向指定	昇降テーブル選択	選択フレーム高さH	台形ねじ		台形ねじ用ナット	リニアガイド	E			F			G			W	P	IH			
						Type	ねじ径			Type	型式	A	B	C	A	B	C	A				B	C	
KULF	20	A	—	(有)	170	MTSBRB	20	4	MTRFR	SE2B13	107	122	122	108.5	124.5	124.5	67	82	82	170	170	170		
					220	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	220	220	220	
					320	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	320	320	320
					370	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	370	370	370
KULF	20	C	—	(無)	420	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	420	420	420		
					470	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	470	470	470	
					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

● ハンドル詳細は P.1072・1075 台形ねじ・ナット詳細は P.695・686 リニアガイド詳細は P.477

Order 注文例

型式	ハンドル種類	ハンドル方向	昇降テーブル	L
KULF20	A	L	—	(昇降テーブル有)
KULF20	A	U	N	(昇降テーブル無)

Price 価格

型式	ハンドル種類	¥基準単価 1~2台						
Type	No.	H=170	H=220	H=320	H=370	H=420	H=470	
KULF	20	A	77,700	81,100	84,500	87,100	93,000	95,600
		B	78,200	81,600	85,100	87,600	93,500	96,100
		C	79,300	82,800	86,200	88,800	94,700	97,300

● 有効ストローク

Type	H=170	H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KULF	62	112	212	262	312	362

● 許容荷重・許容モーメント

型式	No.	許容荷重(N)			許容モーメント(N・m)		
		A点負荷時	B点負荷時	Ma	Mb	Mc	
KULF	20	294	270	43	43	81	

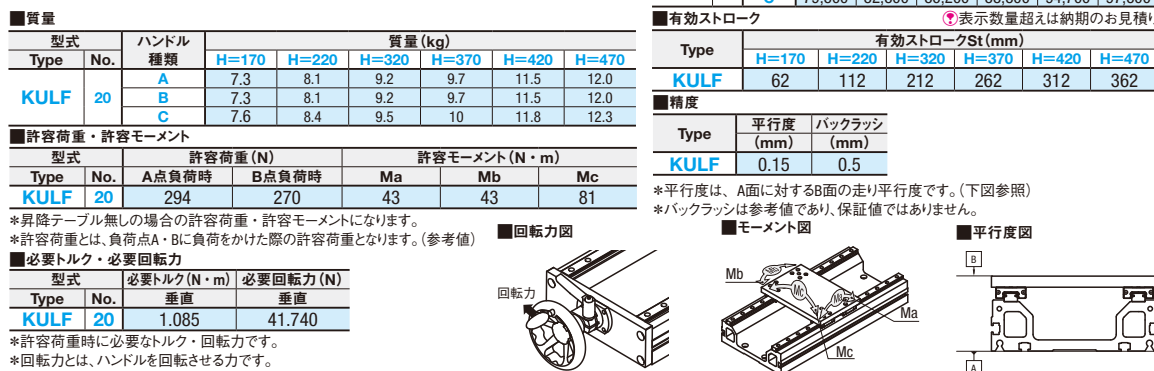
● 許容荷重時は、負荷点A・Bに負荷をかけた際の許容荷重となります。(参考値)

● 必要トルク・必要回転力

型式	No.	必要トルク(N・m)		必要回転力(N)	
		垂直	水平	垂直	水平
KULF	20	1.085	—	41.740	—

● 許容荷重時に必要なトルク・回転力です。

● 回転力とは、ハンドルを回転させる力です。



手動ユニット

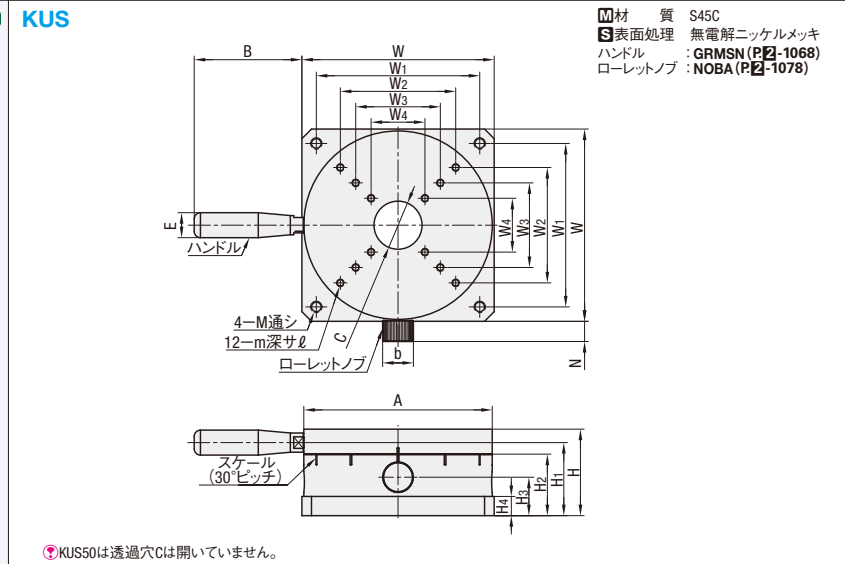
—回転テーブル—

特長：簡易位置決め最適なユニットです。ブランジャ内蔵により30°の割出しが可能です。

● CADデータフォルダ名：07_Actuator



KUS



型式	No.	ステージ面 (mm)						ベース (mm)						ハンドル (mm)		ローレットノブ (mm)				
		A	W	W ₁	W ₂	W ₃	W ₄	M	C	m	ℓ	H	H ₁	H ₂	H ₃	H ₄	B	E	N	b
KUS	50	φ48	50	40	27	18	9	M5	—	M4	6	34	28	22	13	5	44	φ10	11.5	φ12
	100	φ98	100	85	60	44	28	M6	φ25	M4	8	45	38	32	20	10	56	φ13	10.5	φ16
	200	φ198	200	175	124	94	64	M8	φ70	M5	10	70	61	52.5	32	12	67	φ16	14.5	φ30

型式	No.	ステージ面 (mm)	割出し数	割出し角度	耐荷重 N (kgf)	割出し可能荷重 (参考値) N (kgf)	移動精度		自重 (kg)	¥基準単価 1~2台		
							偏心量 (mm)	平行度 (mm)				
KUS	50	φ48	12	30°±1°	980 (100)	98 (10)	0.1	0.2	0.34	17,900		
	100	φ98			1470 (150)	196 (20)					1.64	24,800
	200	φ198			1960 (200)	294 (30)						

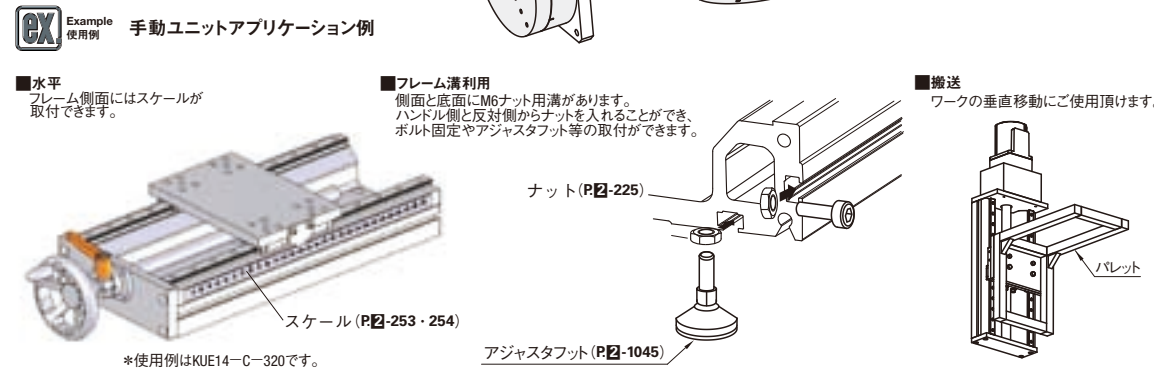
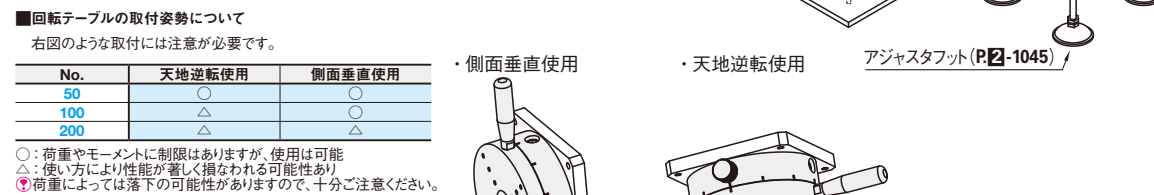
● 割出し可能荷重を超えてもご使用いただけますが、ブランジャによる割出しができません。

Order 注文例

型式 KUS100

Delivery 出荷日 8 日発送

● 同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。



7 単軸ロボット

エアモジュールユニット(縦型)

CADデータフォルダ名: 07_Actuator

基本設計不要のエアモジュールユニット。加圧・切断・押し当て作業など、縦使い専用。横型・高荷重タイプはWeb掲載。

RoHS

仕様一覧

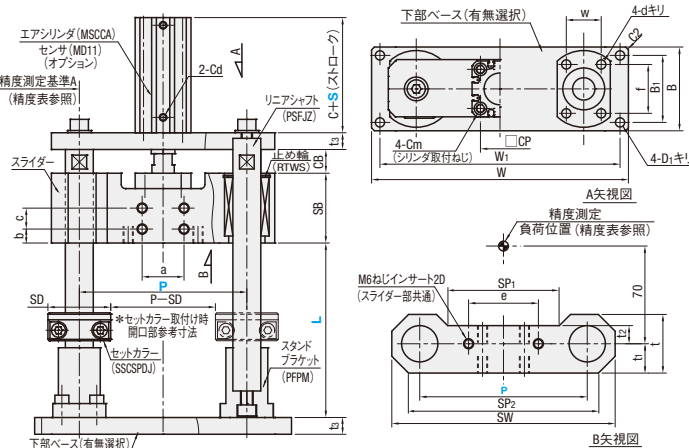
型式		仕様	
Type	No.	シリンダ	ベース
MAT25	NN(S)	N(無)	N(無)
MAT32	NB(S)	N(無)	B(有)
MAT40	CN(S)	C(有)	N(無)
MAT50	CB(S)	C(有)	B(有)
MAT63	CB(S)	C(有)	B(有)

構成部品

部品	ベース	スライダ	締結部品関係
材質	A6063	A6063	SUS
表面処理	白アルマイト	白アルマイト	-

- 1) シリンダ無を選択して他社製シリンダの取り付けも可能です。
- 2) 適合シリンダ径は、φ25、φ32、φ40、φ50、φ63となります。
- 3) Sタイプは、MAT25のみとなります。(MAT25(S))
- 4) Sタイプの軸径はφ16となります。(下記使用部品表参照)

MAT25
MAT32
MAT40
MAT50
MAT63



モジュール使用部品

型式	No.	使用部品名称						
		シリンダ	リニアシャフト	フローティングジョイント	リニアブッシュ	止め輪	セットカラー	スタンドブラケット
MAT25	NNS・NBS	-	PSFJZ16 (軸径16)	FJUCS10	LMU16	RTWS28	SSCSPDJ16	PPFM16
	CNS・CBS	MSCCA25						
	NN・NB	-	PSFJZ20 (軸径20)	LMU20	RTWS32	SSCSPDJ20	PPFM20	
	CN・CB	MSCCA25						
MAT32	NN・NB	-	PSFJZ25 (軸径25)	FJUCS14	LMU25	RTWS40	SSCSPDJ25	PPFM25
	CN・CB	MSCCA32						
MAT40	NN・NB	-	PSFJZ25 (軸径25)	FJUCS14	LMU25	RTWS40	SSCSPDJ25	PPFM25
	CN・CB	MSCCA40						
MAT50	NN・NB	-	PSFJZ25 (軸径25)	FJUCS14	LMU25	RTWS40	SSCSPDJ25	PPFM25
	CN・CB	MSCCA50						
MAT63	NN・NB	-	PSFJZ25 (軸径25)	FJUCS18	LMU25	RTWS40	SSCSPDJ25	PPFM25
	CN・CB	MSCCA63						
カタログ掲載ページ		P2-1375	P109	P2-1419	P273	P2-250	P235	P1870

上記使用部品の詳細は、各カタログ掲載ページでご確認ください。

型式	No.	S	P	L (mm)	スライダ寸法								スタンド取付寸法			ベース寸法 (有選択時)				
					CB	C	CP	Cm	Cd	SB	d	f	w	ts	D1	SD				
MAT25	NN(S)	120	150	200	17	28	5	-	-	50	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	NB(S)	120	150	200	32.5	28	5	M5	-	50	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CN(S)	120	150	200	32.5	28	5	M5	-	50	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CB(S)	120	150	200	32.5	28	5	M5	-	50	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
MAT32	NN	150	200	300	27	33	5	R1/8	-	68	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	NB	150	200	300	27	33	5	R1/8	-	68	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CN	150	200	300	27	33	5	R1/8	-	68	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CB	150	200	300	27	33	5	R1/8	-	68	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
MAT40	NN	150	200	300	39.5	40	6	R1/8	-	68	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	NB	150	200	300	39.5	40	6	R1/8	-	68	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CN	150	200	300	39.5	40	6	R1/8	-	68	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CB	150	200	300	39.5	40	6	R1/8	-	68	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
MAT50	NN	150	200	300	40.5	50	8	R1/4	-	72	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	NB	150	200	300	40.5	50	8	R1/4	-	72	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CN	150	200	300	40.5	50	8	R1/4	-	72	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CB	150	200	300	40.5	50	8	R1/4	-	72	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
MAT63	NN	150	200	300	46	60	10	R1/4	-	72	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	NB	150	200	300	46	60	10	R1/4	-	72	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CN	150	200	300	46	60	10	R1/4	-	72	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20
	CB	150	200	300	46	60	10	R1/4	-	72	9	45	35	6.6	6.6	40	35	20	20	20

Order 注文例: 型式 - S - P - L
MAT25NN - 30 - 120 - 180

Alteration 追加加工: 型式 - S - P - L - (NSC・AS)
MAT25NN - 30 - 120 - 180 - NSC

Delivery 出荷日: 8 日発送

Alteration	Code	Spec.	¥/1Code
セットカラー無	NSC	セットカラーを除外します。	MAT25(S) -1,000 MAT25 -1,300 MAT32, 40, 50, 63 -1,400
オートスイッチ付	AS	オートスイッチを付属します 型式MD11L3 2個 シリンダ付のみ適用	+4,100

Price 価格

型式	No.	¥基準単価 1~4台																
		シリンダストロークS=30						シリンダストロークS=50										
		L=120~200		L=210~250		L=260~300		L=160~200		L=210~250		L=260~300						
MAT25	NNS	29,800	-	-	30,600	-	-	-	-	29,800	-	-	30,600	-	-	-	-	-
	NBS	33,500	-	-	34,200	-	-	-	-	33,500	-	-	34,200	-	-	-	-	-
	CNS	35,400	-	-	36,100	-	-	-	-	36,200	-	-	36,900	-	-	-	-	-
	CBS	39,000	-	-	39,800	-	-	-	-	39,900	-	-	40,600	-	-	-	-	-
	NN	30,800	32,800	37,100	31,600	33,600	38,000	33,600	38,000	30,800	32,800	37,100	31,600	33,600	38,000	33,600	38,000	
	NB	34,400	37,000	41,800	35,300	37,800	42,700	37,800	42,700	34,400	37,000	41,800	35,300	37,800	42,700	37,800	42,700	
	CN	36,300	38,300	42,700	37,200	39,200	43,500	39,200	43,500	37,100	39,100	43,500	38,000	40,000	44,400	40,000	44,400	
	CB	40,000	42,500	47,400	40,800	43,400	48,200	43,400	48,200	40,800	43,300	48,200	41,600	44,200	49,100	44,200	49,100	
	NN	-	38,300	43,200	-	39,500	44,400	39,500	44,400	-	38,300	43,200	-	39,500	44,400	39,500	44,400	
	NB	-	43,100	48,500	-	44,300	49,800	44,300	49,800	-	43,100	48,500	-	44,300	49,800	44,300	49,800	
	CN	-	45,700	50,600	-	46,900	51,900	46,900	51,900	-	46,600	51,500	-	47,800	52,800	47,800	52,800	
	CB	-	50,500	56,000	-	51,800	57,200	51,800	57,200	-	51,400	56,900	-	52,700	58,100	52,700	58,100	
MAT32	NN	-	38,700	43,400	-	39,900	44,600	39,900	44,600	-	38,700	43,400	-	39,900	44,600	39,900	44,600	
	NB	-	43,500	48,700	-	44,700	49,900	44,700	49,900	-	43,500	48,700	-	44,700	49,900	44,700	49,900	
	CN	-	47,500	52,200	-	48,700	53,400	48,700	53,400	-	48,300	53,000	-	49,500	54,200	49,500	54,200	
	CB	-	52,300	57,500	-	53,500	58,700	53,500	58,700	-	52,300	57,500	-	54,300	59,600	54,300	59,600	
MAT40	NN	-	47,500	-	-	48,700	-	48,700	-	47,500	-	-	48,700	-	48,700	-	48,700	
	NB	-	52,700	-	-	54,000	-	54,000	-	52,700	-	-	54,000	-	54,000	-	54,000	
	CN	-	57,400	-	-	58,600	-	58,600	-	58,400	-	-	59,600	-	59,600	-	59,600	
	CB	-	62,600	-	-	63,800	-	63,800	-	63,700	-	-	64,900	-	64,900	-	64,900	
MAT50	NN	-	47,700	-	-	49,000	-	49,000	-	47,700	-	-	49,000	-	49,000	-	49,000	
	NB	-	52,900	-	-	54,200	-	54,200	-	52,900	-	-	54,200	-	54,200	-	54,200	
	CN	-	59,800	-	-	61,000	-	61,000	-	61,200	-	-	62,500	-	62,500	-	62,500	
	CB	-	65,000	-	-	66,300	-	66,300	-	66,500	-	-	67,700	-	67,700	-	67,700	

質量 表示数量超えは納期のお見積り

型式	No.	質量 (kg)															
		シリンダストロークS=30						シリンダストロークS=50									
		L=120~200		L=210~250		L=260~300		L=160~200		L=210~250		L=260~300					
MAT25	NNS	2.2	-	-	2.3	-	-	-	2.2	-	-	2.3	-	-	-	-	-
	NBS	2.5	-	-	2.7	-	-	-	2.5	-	-	2.7	-	-	-	-	-
	CNS	2.5	-	-	2.6	-	-	-	2.6	-	-	2.7	-	-	-	-	-
	CBS	2.9	-	-	3.0	-	-	-	3.0	-	-	3.1	-	-	-	-	-
	NN	2.7	3.1	3.8	3.0	3.4	4.0	3.6	4.3	2.7	3.1	3.8	3.0	3.4	4.0	3.6	4.3
	NB	3.1	3.8	4.5	3.4	4.0	4.8	4.2	5.0	3.1	3.8	4.5	3.4	4.0	4.8	4.2	5.0
	CN	3.1	3.5	4.1	3.3	3.7	4.3	3.9	4.6	3.1	3.5	4.2	3.4	3.8	4.4	4.0	4.7
	CB	3.5	4.1	4.9	3.7	4.3	5.1	4.6	5.4	3.5	4.2	4.9	3.8	4.4	5.2	4.7	5.4
	NN	-	5.0	5.9	-	5.4	6.3	5.8	6.7	-	5.0	5.9	-	5.4	6.3	5.8	6.7
	NB	-	5.8	6.8	-	6.2	7.1	6.5	7.5	-	5.8	6.8	-	6.2	7.1	6.5	7.5
	CN	-	5.5	6.4	-	5.9	6.7	6.3	7.1	-	5.6	6.5	-	6.0	6.8	6.4	7.2
	CB	-	6.2	7.2	-	6.6	7.6	7.0	8.0	-	6.3	7.3	-	6.7	7.7	7.1	8.1
MAT32	NN	-	5.0	5.9	-												